

(12) DEMANDE INTERNATIONALE PUBLIÉE EN VERTU DU TRAITÉ DE COOPÉRATION
EN MATIÈRE DE BREVETS (PCT)

(19) Organisation Mondiale de la Propriété
Intellectuelle
Bureau international



(43) Date de la publication internationale
3 novembre 2005 (03.11.2005)

PCT

(10) Numéro de publication internationale
WO 2005/103525 A1

(51) Classification internationale des brevets⁷ :

F16H 3/091, 3/093

(21) Numéro de la demande internationale :

PCT/FR2005/000581

(22) Date de dépôt international : 11 mars 2005 (11.03.2005)

(25) Langue de dépôt : français

(26) Langue de publication : français

(30) Données relatives à la priorité :

04 03015 24 mars 2004 (24.03.2004) FR

(71) Déposant (pour tous les États désignés sauf US) :

ANTONOV AUTOMOTIVE TECHNOLOGIES B.V.
[NL/NL]; Weena 89, NL-3013 CH Rotterdam (NL).

(72) Inventeur; et

(75) Inventeur/Déposant (pour US seulement) : **ANTONOV, Roumen** [FR/FR]; 168, Boulevard Saint Germain, F-75006 Paris (FR).

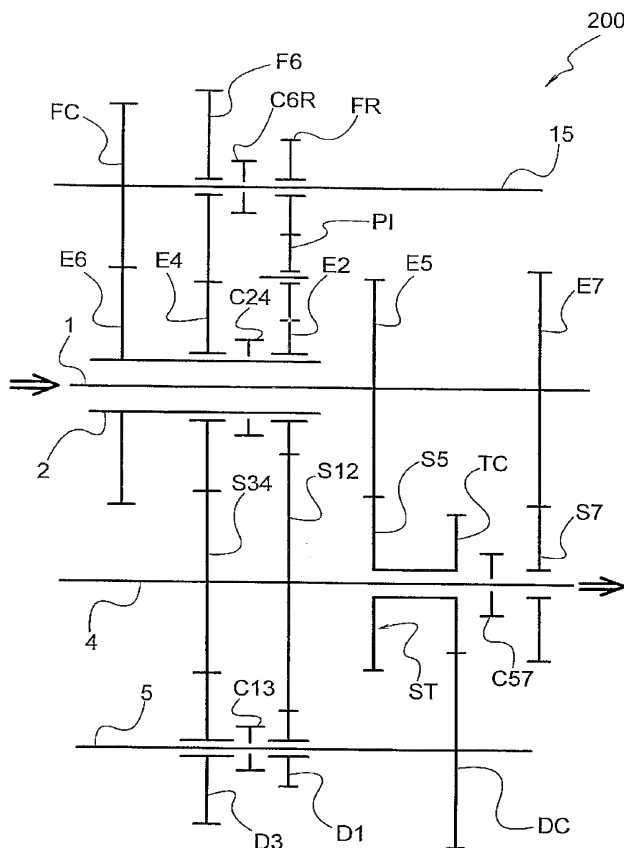
(74) Mandataires : **PONTET, Bernard** etc.; Pontet Allano & Associés SELARL, 25, rue Jean Rostand, Parc-Club Orsay-Université, F-91893 Orsay Cédex (FR).

(81) États désignés (sauf indication contraire, pour tout titre de protection nationale disponible) : AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA, NI, NO, NZ, OM, PG, PH, PL, PT, RO, RU, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, SY, TJ, TM,

[Suite sur la page suivante]

(54) Title: MOTOR VEHICLE GEARBOX, IN PARTICULAR A TWIN-CLUTCH GEARBOX

(54) Titre : "BOITE DE VITESSES POUR L'AUTOMOBILE, NOTAMMENT A DOUBLE EMBRAYAGE"



(57) Abstract: The inventive gearbox device (200) comprises rotary members (1,2,4,5,15) provided with toothed elements (E2, E4-E7, S12, S34, S57-S7, D1-D3, DC, FC, F6, FR, ST), wherein at least one toothed gear (ST, E2, E4) for transmitting motion between two other rotary members (1, 5; 15, 4), thereby producing a gear ratio, can be selectively connected to a rotary member (4; 2) in order to produce another gear ratio.

(57) Abrégé : Dispositif de boîte de vitesses (200) comprenant des organes rotatifs (1,2,4,5,15) portant des organes dentés (E2, E4-E7, S12, S34, S57-S7, D1-D3, DC, FC, F6, FR, ST), caractérisé en ce qu'au moins un renvoi denté (ST, E2, E4) parmi les organes dentés, qui a une fonction de renvoi de mouvement entre deux autres organes rotatifs (1, 5 ; 15, 4) pour la réalisation d'un rapport de transmission, peut être sélectivement accouplé avec un organe rotatif (4 ; 2) pour la réalisation d'un autre rapport de transmission.

WO 2005/103525 A1



TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, YU, ZA, ZM, ZW.

SE, SI, SK, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

(84) États désignés (*sauf indication contraire, pour tout titre de protection régionale disponible*) : ARIPO (BW, GH, GM, KE, LS, MW, MZ, NA, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), eurasien (AM, AZ, BY, KG, KZ, MD, RU, TJ, TM), européen (AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, MC, NL, PL, PT, RO,

Publiée :

— avec rapport de recherche internationale

En ce qui concerne les codes à deux lettres et autres abréviations, se référer aux "Notes explicatives relatives aux codes et abréviations" figurant au début de chaque numéro ordinaire de la Gazette du PCT.

"Boîte de vitesses pour l'automobile, notamment à double embrayage"

La présente invention se rapporte à une boîte de vitesses pour
5 véhicule automobile, notamment mais non limitativement du type
comprenant deux moyens rotatifs d'entrée, par exemple deux arbres
d'entrée, coaxiaux, et commandés par un double embrayage servant à
sélectionner l'un ou l'autre des arbres d'entrée.

Classiquement, une boîte de vitesses à commande manuelle ou
10 robotisée comprend une rangée de couples de pignons portés par deux
arbres. Le rapport de transmission est défini par celui des couples qui est
activé au moyen d'un coupleur qui est typiquement un synchroniseur. Avec
la tendance actuelle des boîtes de vitesses à au moins six rapports, ces
boîtes deviennent lourdes et très encombrantes en longueur.

15 Des boîtes de vitesses comprenant deux arbres d'entrée existent,
notamment pour obtenir des passages de vitesses successifs en limitant la
chute de la puissance transmise. Par exemple, une boîte de vitesses
existante, pour l'automobile, comprend deux arbres d'entrée sélectionnés
entre eux par un double embrayage et deux arbres de sortie engrenant
20 chacun avec les deux arbres d'entrée par plusieurs couples sélectivement
activés par des coupleurs montés sur les deux arbres de sortie. Une telle
disposition nécessite un dispositif de répartition, permettant de transmettre
le mouvement aux roues, quel que soit l'arbre de sortie actif, ce qui alourdit
notablement la boîte. D'autre part, l'un des arbres d'entrée est tubulaire et
25 entoure l'autre arbre d'entrée qui porte ses pignons au-delà de l'extrémité
de l'arbre tubulaire. Cela oblige à rallonger aussi les arbres de sortie, de
sorte que l'arbre d'entrée central puisse engrener avec les deux arbres de
sortie ; de ce fait, la boîte est allongée d'autant, ce qui augmente son
encombrement, son poids et son prix. Une telle boîte de vitesses ne peut
30 pas être installée dans un petit véhicule.

Le but de l'invention est de proposer une boîte de vitesses, compacte et légère relativement au nombre de rapports offerts.

Un autre but de l'invention est de proposer une boîte de vitesses de longueur axiale réduite.

5 Encore un autre but de l'invention est de proposer une boîte de vitesses à double embrayage satisfaisant à l'un au moins des buts ci-dessus.

Un but supplémentaire est de proposer une boîte de vitesses à double embrayage facile à implanter dans un véhicule à quatre roues motrices.

10 Selon l'invention, un tel dispositif comprend des organes rotatifs portant des organes dentés, et est caractérisé en ce qu'au moins un renvoi denté, parmi les organes dentés, qui a une fonction de renvoi de mouvement entre deux organes rotatifs pour la réalisation d'un rapport de transmission, peut être sélectivement accouplé avec un autre organe rotatif
15 pour la réalisation d'un autre rapport de transmission.

Les organes rotatifs peuvent être des arbres pleins ou creux, des cloches ou tout autre organe susceptible de porter des organes dentés. Les organes dentés peuvent être des pignons ou des couronnes ou tous autres organes susceptibles d'engrener entre eux.

20 An sens de la présente invention, l'expression "renvoi de mouvement" signifie que le mouvement d'un premier organe rotatif tournant autour d'un premier axe, est transmis pour engrènement à l'organe denté de renvoi, ou "renvoi denté", tournant autour d'un deuxième axe puis transmis par engrènement par le renvoi denté à un autre organe rotatif tournant autour
25 d'un troisième axe qui est en général, mais non limitativement, différent du premier axe. Autrement dit, le renvoi denté sert de relais de transmission de mouvement, pour inverser le sens de mouvement et/ou pour permettre ou faciliter une transmission de mouvement entre deux organes rotatifs qui sont par exemple relativement éloignés d'un de l'autre.

Un tel renvoi denté peut être porté par un organe rotatif de sortie ou un organe rotatif d'entrée, auquel il est accouplé sélectivement pour la réalisation d'un rapport de transmission.

Un renvoi denté a une fonction de renvoi du mouvement par exemple
5 entre un organe rotatif d'entrée et un organe rotatif intermédiaire ou entre deux organes rotatifs intermédiaires ou entre un organe rotatif intermédiaire et un organe de sortie. On entend par organe rotatif intermédiaire un organe rotatif qui n'est ni un organe rotatif d'entrée ni un organe rotatif de sortie.

10 Il peut être prévu pour éviter certaines impossibilités de mouvement, que dans sa fonction de renvoi, le renvoi denté est découplé d'avec l'organe rotatif qui le porte.

Pour former un rapport de marche arrière, un renvoi denté qui a une fonction de renvoi pour un rapport de transmission provoquant un sens de
15 rotation d'un organe rotatif de sortie, a en outre, pour un autre rapport de transmission, une fonction d'inverseur pour le sens de rotation dudit organe rotatif de sortie. Ceci évite d'utiliser un pignon supplémentaire ayant seulement une fonction d'inverseur.

Notamment pour gagner un degré de liberté dans le choix de
20 l'étagement des rapports de transmission successifs, un renvoi denté peut comprendre un pignon étagé ayant deux dentures engrenant chacune avec une denture liée à l'un desdits organes rotatifs.

Avantageusement, le renvoi denté et plusieurs autres organes dentés de sortie sont montés sur un organe rotatif de sortie et engrènent chacun
25 avec un organe denté d'entrée respectif monté sur au moins un organe rotatif d'entrée et avec un organe denté intermédiaire respectif monté sur un organe rotatif intermédiaire, des moyens d'accouplement étant prévus pour réaliser la transmission de l'au moins un organe rotatif d'entrée à l'organe rotatif de sortie, directement ou sélectivement via le renvoi denté
30 et l'organe rotatif intermédiaire. Ainsi, le renvoi denté permet de réaliser un rapport et les plusieurs autres organes dentés de sortie permettent de

réaliser chacun deux rapports. La boîte de vitesses est nettement raccourcie.

Pour limiter la longueur des organes rotatifs, donc de la boîte de vitesses, deux organes rotatifs intermédiaires peuvent être utilisés. Ainsi, l'au moins un renvoi denté peut comprendre un deuxième renvoi denté monté sur un organe rotatif d'entrée entre un organe denté de sortie et un organe denté intermédiaire monté sur un deuxième organe rotatif intermédiaire entraîné à partir de l'organe rotatif d'entrée.

L'un au moins des organes dentés qui peut être sélectivement accouplé avec un organe rotatif pour la réalisation d'un rapport de transmission est un organe denté de report qui peut avoir une fonction de report proportionnel pour les rapports de transmission vers un organe rotatif de report servant à la transmission du mouvement vers au moins un essieu. Ainsi, on peut positionner un pignon de sortie de boîte sur un arbre mieux disposé relativement au moteur, permettant notamment une transmission plus facile à deux essieux pour une transmission à quatre roues motrices. Ainsi, l'un des organes dentés d'entrée qui fait partie de l'au moins un renvoi denté peut, soit être accouplé à l'au moins un organe rotatif d'entrée pour réaliser un rapport direct entre l'organe rotatif d'entrée et l'organe rotatif de report, soit être découplé pour renvoyer le mouvement de l'organe rotatif de sortie à l'organe rotatif de report.

L'un des organes dentés d'entrée peut appartenir à l'au moins un renvoi denté qui peut, soit être accouplé à l'au moins un organe rotatif d'entrée pour réaliser un rapport direct entre l'organe rotatif d'entrée et l'organe rotatif de sortie, soit être découplé pour renvoyer le mouvement entre un organe rotatif intermédiaire et l'organe rotatif de sortie.

L'organe rotatif d'entrée et un organe rotatif intermédiaire peuvent être reliés par un autre couple de dentures, engrenées entre elles et pouvant être sélectivement activées.

Avantageusement, il peut exister un engrènement direct entre un organe denté sur un organe rotatif intermédiaire et un organe denté sur l'organe rotatif de sortie pour un rapport de marche arrière.

Avantageusement, pour limiter les baisses de puissance lors des
5 changements de rapport, l'au moins un organe rotatif d'entrée peut comprendre deux organes rotatifs d'entrée qui peuvent être alternativement et sélectivement accouplés à un moteur, l'un des organes rotatifs d'entrée entraînant le renvoi denté porté par l'organe rotatif de sortie, l'autre portant des organes dentés d'entrée qui définissent des rapports qui alternent avec
10 ceux définis par les organes dentés intermédiaires. Dans le même but, l'au moins un organe rotatif d'entrée peut comprendre deux organes rotatifs d'entrée qui peuvent être sélectivement embrayés avec un même moteur, le passage d'un rapport de transmission à un rapport de transmission voisin comprenant une action d'embrayage de l'un au moins des organes rotatifs
15 d'entrée et de débrayage de l'autre organe rotatif d'entrée. Les organes rotatifs d'entrée peuvent être coaxiaux.

Un organe rotatif d'entrée peut ne comprendre qu'un unique organe denté engrenant avec un renvoi denté et/ou portant un renvoi denté.

Avantageusement, un dispositif selon l'invention peut ne comprendre
20 qu'un seul organe rotatif de sortie, afin de limiter la complexité de moyens de transmission de la puissance à la sortie de la boîte de vitesses.

Dans un mode de réalisation particulier, le dispositif selon l'invention peut comprendre :

- deux rapports directs réalisés chacun par engrènement direct d'un
25 premier organe d'entrée avec un organe denté de sortie,
- deux premiers rapports indirects réalisés par une cascade d'engrènements passant par un premier renvoi denté porté par l'organe rotatif de sortie,
- deux deuxièmes rapports indirects réalisés par une cascade
30 d'engrènements passant par au moins un deuxième renvoi denté porté par un organe rotatif d'entrée, et,

- un rapport réalisé par engrènement direct entre le premier organe rotatif d'entrée et le premier renvoi denté couplé avec l'organe rotatif de sortie.

5 Il peut en outre comprendre un rapport supplémentaire réalisé par engrènement direct entre un organe rotatif d'entrée et l'organe rotatif de sortie, avec un même coupleur que celui utilisé pour coupler le premier renvoi denté avec l'organe de sortie.

10 Il peut comprendre deux organes dentés et un coupleur double, c'est à dire permettant d'accoupler un organe denté ou aucun parmi les deux organes dentés, sur l'au moins un organe rotatif d'entrée, sur l'organe rotatif de sortie et sur chacun des deux organes rotatifs intermédiaires. Ainsi, il suffit, pour réaliser huit rapports de transmission, par exemple sept de marche avant et un de marche arrière, de quatre coupleurs installés selon quatre axes qui sont sensiblement côte à côte. La longueur axiale
15 d'une telle boîte est particulièrement réduite surtout si l'on considère son grand nombre de rapports.

Dans un cas où le dispositif comprend deux organes d'entrée concentriques, l'un peut être prévu engrenant avec le premier organe rotatif intermédiaire et portant les deux premiers organes dentés, l'autre
20 engrenant avec le premier renvoi denté et engrenant de préférence par un autre couple de dentures avec l'organe rotatif de sortie.

Ainsi, l'utilisation d'un même organe denté, par exemple un pignon ou une couronne dentée, pour la réalisation de plusieurs rapports permet de diminuer le nombre d'organes dentés nécessaires à la réalisation de
25 l'ensemble des rapports.

D'autres particularités et avantages de l'invention ressortiront encore de la description ci-après, relative à des exemples non limitatifs.

Aux dessins annexés :

- la figure 1 est une représentation schématique d'un premier mode de
30 réalisation pour un dispositif de boîte de vitesses selon l'invention,

comprenant 7 rapports de marche avant, monté sur un arbre d'entrée, un arbre de sortie et un arbre intermédiaire ;

- les figures 2 à 8 représentent schématiquement le fonctionnement du dispositif de la figure 1, pour chacun des sept rapports ;

5 - la figure 9 est une représentation schématique d'un deuxième mode de réalisation, où le septième rapport de marche avant est remplacé par un rapport de marche arrière, dans son mode de fonctionnement en marche arrière ;

10 - la figure 10 représente schématiquement un troisième mode de réalisation de la boîte de vitesses selon l'invention, adapté à une transmission à quatre roues motrices et où un septième rapport de marche avant est ajouté au dispositif de la figure 9;

15 - les figures 11 et 12 illustrent le fonctionnement du dispositif de la figure 10, respectivement dans le septième rapport de marche avant et dans le rapport de marche arrière ;

- la figure 13 illustre un autre mode de réalisation de l'invention, comprenant en outre un deuxième arbre intermédiaire ;

20 - la figure 14 est une vue selon XIV du dispositif de la figure 13, montrant la disposition des arbres entre eux et en particulier les engrènements pour former un rapport de marche arrière ; et,

- la figure 15 illustre une variante du dispositif de la figure 13.

25 La figure 1 représente un dispositif 100 de boîte de vitesses comprenant deux arbres d'entrée coaxiaux, à savoir un premier arbre central 1, et un deuxième arbre tubulaire 2 monté libre en rotation autour de l'arbre central 1. Chaque arbre d'entrée comprend un disque d'embrayage d'entrée 6 dont il est solidaire en rotation. Les disques 6 sont montés en opposition l'un de l'autre. Un arbre moteur 3, coaxial avec les arbres d'entrée 1,2, comprend un disque de sélection 7, monté entre les deux disques d'entrée 6. Le disque de sélection est monté mobile
30 coaxialement relativement aux arbres d'entrée.

Ainsi, l'embrayage double 8 comprenant les trois disques peut prendre trois positions, une première position (représentée à la figure 1, ainsi qu'à la figure 10), dans laquelle l'embrayage est débrayé et aucun des disques 6,7, n'est en contact avec l'autre, une deuxième position dans laquelle l'arbre moteur 3 est embrayé avec le premier arbre d'entrée 1 (illustrée aux figures 2, 4 et 6) en étant débrayé du deuxième arbre d'entrée 2, et une troisième position dans laquelle l'arbre moteur 3 est embrayé avec le deuxième arbre d'entrée 2 (représentée aux figures 3, 5, 7, 8, 9, 11 et 12) en étant débrayé du premier arbre d'entrée 1.

Le dispositif 100 comprend en outre un arbre de sortie 4 et un arbre intermédiaire 5 montés en rotation parallèlement aux arbres d'entrée 1, 2. L'arbre de sortie 4 est situé fonctionnellement entre les arbres d'entrée 1, 2 d'une part et l'arbre intermédiaire 5 d'autre part.

Les quatre arbres 1, 2, 4, 5 tournent en positions fixes les uns par rapport aux autres dans un carter, non représenté. L'arbre de sortie 4 présente par rapport aux arbres d'entrée 1, 2 un entraxe h_{41} plus petit que son entraxe h_{45} avec l'arbre intermédiaire 5. Aux figures, les arbres sont représentés coplanaires pour des raisons de clarté. Cependant, pour limiter et adapter à l'espace disponible l'encombrement d'une telle boîte de vitesses, la disposition réelle peut être "pliée" le long de l'axe de l'arbre de sortie 4.

Dans la suite, on appellera "proximal" le côté de la boîte de vitesses où se trouve l'embrayage 8, donc le côté gauche dans la représentation choisie pour les figures, et "distal" le côté opposé, donc le côté droit.

L'arbre de sortie 4 porte, dans l'ordre du côté proximal au côté distal :

- un pignon de transfert commun TC qui engrène avec un pignon intermédiaire commun DC solidaire de l'arbre intermédiaire 5 ;
- un pignon de sortie de sixième rapport S6 engrenant avec un pignon d'entrée de sixième rapport E6 solidaire de l'arbre d'entrée tubulaire 2 ;

- 5 - un pignon de sortie de troisième et quatrième rapport S34 engrenant avec un pignon d'entrée de troisième rapport E3 porté par l'arbre d'entrée central 1 au-delà de l'extrémité distale de l'arbre d'entrée tubulaire 2, et avec un pignon intermédiaire de quatrième rapport D4 porté par l'arbre intermédiaire 5 ;
- 10 - un pignon de sortie de premier et deuxième rapport S12 engrenant avec un pignon d'entrée de premier rapport E1 porté par l'arbre d'entrée central 1 au-delà de l'extrémité distale de l'arbre d'entrée tubulaire 2, et avec un pignon intermédiaire de deuxième rapport D2 porté par l'arbre intermédiaire 5 ;
- 15 - un pignon de sortie de cinquième et septième rapport S57 engrenant avec un pignon d'entrée de cinquième rapport E5 porté par l'arbre d'entrée central 1 au-delà de l'extrémité distale de l'arbre d'entrée tubulaire 2, et avec un pignon intermédiaire de septième rapport D7 porté par l'arbre intermédiaire 5 ;

Le pignon de transfert commun TC et le pignon de sortie de sixième rapport S6 sont solidaires l'un de l'autre, ont un nombre de dents et un
20 diamètre différents, et forment ensemble un pignon étagé ST qui est sélectivement libre en rotation sur l'arbre de sortie 4 ou couplé à celui-ci par un coupleur C6, par exemple un synchroniseur ou un crabot, monté sur l'arbre de sortie 4 du côté proximal du pignon étagé. Il aurait été possible d'utiliser un pignon simple tel que S6 engrenant à la fois avec un pignon
25 d'entrée tel que E6 et avec le pignon intermédiaire commun DC, mais l'utilisation d'un pignon étagé permet de choisir librement l'étagement des rapports de la boîte de vitesses. Alternativement, on aurait pu remplacer n'importe lequel des pignons de sorties S34, S12, S57 par un pignon étagé.

30 Avec la solution actuelle, on choisit librement les six premiers rapports, il y a une certaine dépendance entre le cinquième et le septième

rapport mais elle est acceptable car on positionne à volonté le sixième rapport entre le cinquième et le septième.

On peut rendre les sept rapports totalement indépendants en utilisant deux pignons étagés sur l'arbre de sortie au lieu d'un seul.

5 Les pignons d'entrée de troisième rapport E3 et de premier rapport E1 sont sélectivement, soit tous deux libres en rotation, indépendamment l'un de l'autre, sur l'arbre d'entrée 1, soit l'un accouplé à l'arbre d'entrée 1 et l'autre désaccouplé de l'arbre d'entrée 1 par un coupleur double C13 monté entre eux sur l'arbre d'entrée 1.

10 Les pignons intermédiaires de quatrième rapport D4 et de deuxième rapport D2 sont sélectivement, soit tous deux libres en rotation, indépendamment l'un de l'autre, sur l'arbre intermédiaire 5, soit l'un accouplé à l'arbre intermédiaire 5 et l'autre désaccouplé de l'arbre intermédiaire 5 par un coupleur double C24 monté entre eux sur l'arbre
15 intermédiaire 5.

Les pignons de sortie S34, S12 et S57 sont solidaires en rotation de l'arbre de sortie 4.

Le pignon d'entrée E5 est sélectivement libre en rotation sur l'arbre d'entrée central 1 ou couplé à celui-ci par un coupleur C5 monté sur l'arbre
20 d'entrée central 1 du côté distal du pignon E5.

Le pignon intermédiaire D7 est sélectivement libre en rotation sur l'arbre intermédiaire 5 ou couplé à celui-ci par un coupleur C7 monté sur l'arbre intermédiaire 5 du côté distal du pignon D7.

Un pignon de sortie de boîte SB à denture hélicoïdale, solidaire de
25 l'arbre de sortie 4, est monté entre les pignons de sortie S34 et S12 pour entraîner au moins indirectement l'entrée d'un différentiel (non représenté) entraînant lui-même des arbres de roues, non représentés.

Dans les figures 2 à 8, illustrant le fonctionnement du dispositif de la figure 1 pour chacun des rapports, les coupleurs ne sont représentés que
30 lorsqu'ils sont en état d'accouplement et transmettent de la puissance. A

ces figures, les éléments participant à la réalisation du rapport concerné sont représentés en traits gras.

Comme illustré à la figure 2, pour former le premier rapport, on couple le pignon d'entrée de premier rapport E1 avec le premier arbre d'entrée 1 grâce au coupleur C13 et on embraye l'arbre moteur 3 avec le premier arbre d'entrée 1. Le pignon d'entrée de premier rapport entraîne donc le pignon de sortie de premier et deuxième rapport S12 et donc l'arbre de sortie 4 sur lequel ce dernier est fixé. Les coupleurs C5, C6 sont en position de découplage. Le coupleur C24 peut être mis en position de couplage du pignon intermédiaire D2.

Lorsque cela est fait, on forme effectivement le deuxième rapport, en inversant l'embrayage d'entrée 8 pour embrayer l'arbre moteur 3 avec le deuxième arbre d'entrée 2. Le pignon de transfert étagé ST, libre en rotation autour de l'arbre de sortie 4, renvoie le mouvement de l'arbre d'entrée 2 à l'arbre intermédiaire 5. Le pignon intermédiaire de deuxième rapport D2 entraîne donc le pignon de sortie de premier et deuxième rapport S12 et donc l'arbre de sortie 4 sur lequel ce dernier pignon est fixé. Le coupleur C13 peut être laissé en position d'accouplement du pignon E1 pour que la boîte soit prête à repasser en première vitesse, ou mis en position d'accouplement du pignon d'entrée E3 pour préparer le passage en troisième vitesse.

Dans ce dernier cas, comme illustré à la figure 4, on forme effectivement le troisième rapport, simplement en inversant à nouveau l'embrayage 8 pour embrayer l'arbre moteur 3 avec le premier arbre d'entrée 1. Le pignon d'entrée de troisième rapport E3 entraîne donc le pignon de sortie de troisième et quatrième rapport S34 et donc l'arbre de sortie 4 sur lequel ce dernier pignon est fixé. Pendant ce temps, on peut laisser le coupleur C24 en position d'accouplement du pignon D2 pour préparer la boîte de vitesses à repasser en deuxième vitesse par simple inversion de l'embrayage 8, ou faire passer le coupleur C24 en position de couplage du pignon intermédiaire D4.

Dans ce dernier cas, comme illustré à la figure 5, pour former effectivement le quatrième rapport, on inverse à nouveau l'embrayage 8 pour embrayer l'arbre moteur 3 avec le deuxième arbre d'entrée 2. Le pignon de renvoi étagé ST, libre en rotation autour de l'arbre de sortie 4, renvoie le mouvement de rotation du deuxième arbre d'entrée 2 à l'arbre intermédiaire 5 par l'intermédiaire du pignon intermédiaire commun DC qui est fixé sur l'arbre intermédiaire 5. Ce mouvement est transmis avec un rapport de vitesse approprié au pignon de sortie du troisième et quatrième rapport S34 par l'intermédiaire du pignon intermédiaire de quatrième rapport D4, couplé avec l'arbre intermédiaire 5. Pendant ce temps, on peut laisser le coupleur C13 en position de couplage du pignon d'entrée E3 en préparation d'un retour au fonctionnement en troisième vitesse par inversion de l'embrayage 8, ou bien mettre le coupleur C13 en position neutre, c'est-à-dire de découplage des pignons E1 et E3, et mettre le coupleur C5 en position de couplage du pignon d'entrée E5.

Dans ce dernier cas, comme illustré à la figure 6, on forme ensuite le cinquième rapport, simplement en inversant l'embrayage 8 pour embrayer l'arbre moteur 3 avec le premier arbre d'entrée 1. Le pignon d'entrée de cinquième rapport E5, solidaire du premier arbre d'entrée 1, entraîne donc le pignon de sortie de cinquième et septième rapport S57 et donc l'arbre de sortie 4 dont il est solidaire. Pendant ce temps, on peut laisser le coupleur C24 en position de couplage du pignon intermédiaire D4 pour préparer un retour au fonctionnement en quatrième vitesse par inversion de l'embrayage 8, ou bien mettre le coupleur C24 en position neutre et le coupleur C6 en position de couplage du renvoi denté ST avec l'arbre de sortie 4.

Dans ce dernier cas, comme illustré à la figure 7, on forme ensuite le sixième rapport, en inversant l'embrayage 8 pour embrayer l'arbre moteur 3 avec le deuxième arbre d'entrée 2. Le pignon d'entrée de sixième rapport E6, fixé sur le deuxième arbre d'entrée 2, entraîne donc le pignon de sortie de sixième rapport S6 et donc l'arbre de sortie 4 avec lequel ce dernier

rapport est couplé. Pendant ce temps, on peut laisser le coupleur C5 en position de couplage du pignon d'entrée E5 avec l'arbre d'entrée 1, en préparation d'un retour au fonctionnement en cinquième vitesse par inversion de l'embrayage 8, ou bien on met le coupleur C5 en position de
5 découplage.

Dans ce dernier cas, comme illustré à la figure 8, on forme effectivement le septième rapport, en mettant l'embrayage 8 en position de point mort, en mettant le coupleur C6 en position de découplage et le coupleur C7 en position de couplage, puis en embrayant l'arbre moteur 3
10 avec le deuxième arbre d'entrée 2. Le pignon d'entrée de sixième rapport E6, fixé sur le deuxième arbre d'entrée 2, entraîne donc le pignon de renvoi ST qui transmet un mouvement de rotation du deuxième arbre d'entrée 2 à l'arbre intermédiaire 5 par l'intermédiaire du pignon intermédiaire commun DC qui est fixé sur l'arbre intermédiaire 5 et engrène avec le pignon de
15 renvoi ST. Ce mouvement est transmis au pignon de sortie du cinquième et septième rapport S57 par l'intermédiaire du pignon intermédiaire de septième rapport D7, couplé avec l'arbre intermédiaire 5.

Ainsi, le renvoi denté ST a la double fonction de réaliser l'un des rapports (le sixième dans l'exemple) par engrènement direct entre l'entrée
20 et la sortie, et de renvoyer le mouvement du deuxième arbre d'entrée 2 à l'arbre intermédiaire 5, lequel porte des pignons intermédiaires qui sont en fait des pignons d'entrée "délocalisés". La longueur axiale de la boîte est fortement réduite compte-tenu de son nombre de rapports. Le nombre de pignons est également réduit puisque trois pignons de sortie S12, S34,
25 S57 sont actifs pour deux rapports différents. Quatre rapports sur sept sont réalisés par un seul engrènement, les trois autres par trois engrènements successifs, ce qui fait une moyenne nettement inférieure à 2, ce qui est remarquable pour une boîte à double embrayage et serait même excellent pour une boîte classique à embrayage simple.

30 Les deux arbres d'entrée restant indépendants, le dispositif comprend, comme on l'a vu, six rapports de transmission successifs, du premier au

sixième, parmi lesquels un rapport est toujours réalisé en embrayant un arbre d'entrée différent de l'arbre utilisé pour réaliser un rapport de transmission immédiatement voisin. Ainsi, lors d'un passage au rapport supérieur il est possible de préparer le deuxième rapport alors que l'on
5 utilise le premier rapport, de préparer le troisième rapport alors que l'on utilise le deuxième rapport, de préparer le quatrième rapport alors que l'on utilise le troisième rapport, de préparer le cinquième rapport alors que l'on utilise le quatrième rapport et de préparer le sixième rapport alors que l'on utilise le cinquième rapport. Ainsi, il suffit de basculer l'embrayage 8 de
10 l'une de ses positions d'embrayage à l'autre pour monter depuis un rapport à celui immédiatement au-dessus. Ceci permet pour ces rapports un changement de vitesse rapide, souple et avec une chute de puissance imperceptible. Il en est de même pour un changement de rapport décroissant. Le rapport préparé mais non activé fait tourner l'arbre d'entrée
15 1 ou 2 qui est débrayé à une vitesse différente de celle du moteur 3, mais cela est sans inconvénient.

Dans le mode de réalisation illustré à la figure 9, le septième rapport de marche avant a été remplacé par un rapport de marche arrière. Dans ce but, le pignon intermédiaire de septième rapport D7 a été supprimé et
20 remplacé par un pignon intermédiaire de marche arrière DR. Dans l'exemple illustré, afin que ce pignon intermédiaire de marche arrière DR ait un diamètre suffisant il est décalé relativement au pignon de sortie de cinquième et marche arrière S5R. Un pignon inverseur PI engrène en permanence avec le pignon intermédiaire de marche arrière et avec le
25 pignon de sortie de cinquième rapport et de marche arrière.

Comme pour le cas de la figure 8, on entraîne l'arbre intermédiaire 5 par engrènement du pignon de renvoi ST avec le pignon d'entrée de sixième rapport et avec le pignon intermédiaire commun DC. Le pignon intermédiaire de marche arrière DR étant couplé avec l'arbre intermédiaire 5
30 par le coupleur CR, il entraîne, via le pignon inverseur PI, le pignon de sortie du rapport de cinquième et marche arrière S5R.

Dans le mode de réalisation illustré à la figure 10, décrit pour ses différences par rapport à celui de la figure 9, on a ajouté un septième rapport de marche avant, le rapport de marche arrière étant conservé. Dans ce but un pignon d'entrée de septième rapport E7 a été ajouté libre en rotation sur le premier arbre d'entrée 1, du côté distal, et un pignon de sortie de septième rapport S7 fixé en rotation sur l'arbre de sortie 4, engrène en permanence avec le pignon d'entrée E7. Le coupleur C5 est devenu un coupleur double C57 adapté pour pouvoir coupler indépendamment l'un ou l'autre ou aucun parmi les pignons d'entrée de cinquième et de septième rapports E5, E7.

Quel que soit le rapport de transmission effectivement établi, le rapport voisin ou, lorsque cela est applicable, l'un quelconque des deux rapports voisins, peut être préparé en temps masqué, après quoi le changement de rapport s'effectue par inversion de l'embrayage 8. Cela est vrai même pour le voisinage premier rapport-marche arrière.

En outre, le pignon de sortie de boîte SB est monté fixe en rotation non plus sur l'arbre de sortie 4, mais sur un arbre de report 10. Un pignon de report R monté fixe sur l'arbre de report, engrène en permanence avec le pignon d'entrée du troisième rapport E3. Ainsi, le pignon de report introduit un coefficient à la vitesse de rotation de l'arbre de sortie 4.

Le troisième rapport est réalisé par engrenement direct du pignon de report R avec le pignon d'entrée E3 solidarisé avec le premier arbre d'entrée 1 par le coupleur C13, sans que la puissance passe par l'arbre de sortie 4. Les autres rapports sont réalisés comme décrit précédemment, excepté que le mouvement de l'arbre de sortie 4 est transmis à l'arbre de report 10 via le pignon d'entrée de troisième rapport E3 qui, à l'état découplé de l'arbre d'entrée, constitue un renvoi denté selon l'invention entre l'arbre de sortie 4 et l'arbre de report 10. Le pignon de sortie S4 n'est un pignon de sortie, au sens employé jusqu'ici, que pour le quatrième rapport. Pour les rapports autres que le troisième et le quatrième, il sert de

pignon de transfert de puissance à l'arbre de report 10 via le pignon E3 formant renvoi denté.

Pour l'utilisation sur un véhicule ayant deux essieux moteurs, le moteur, donc l'arbre de report, étant transversal, l'arbre de report 10 comprend en outre un pignon conique RC permettant l'entraînement d'un arbre de transmission longitudinal 11.

En pratique, il est avantageux que l'arbre de report 10 soit en-dessous des arbres d'entrée 1 et 2, et les arbres 4 et 5 au-dessus des arbres d'entrée 1 et 2. Autrement dit, on tourne la figure 10 de 180° dans son propre plan.

L'arbre de report 10 est alors relativement bas dans le véhicule, ce qui est particulièrement adapté à une transmission à quatre roues motrices, notamment du fait que les arbres moteurs sont généralement disposés en contrebas du moteur.

Par ailleurs, cela permet de positionner plus librement le pignon de sortie de boîte SB relativement au dispositif de boîte de vitesses que lorsque ce pignon est porté par un arbre, tel que l'arbre 4, situé au cœur de la boîte de vitesses. D'autre part, la denture hélicoïdale du pignon de sortie de boîte SB génère des efforts axiaux importants sur l'arbre qui le porte, d'autant plus que ce pignon est généralement de petit diamètre. On peut ainsi prévoir un arbre de report 10, et des paliers pour cet arbre, mieux adaptés que lorsque le pignon de sortie de boîte est monté directement sur l'arbre de sortie de la boîte de vitesses.

A titre d'exemple, pour les modes de réalisation des figures 1-12, les pignons ont les diamètres suivants, en millimètres :

E6 : 117

E3 : 81

E1 : 45

E5 : 107

S6 : 84

TC : 101

S4 ou S34 : 120

S12 : 156

S5R ou S57 : 94

DC : 119

5 D4 : 64

D7 : 126

DR : 130

E7 : 123

S7 : 78

10 Les rapports ainsi obtenus sont les suivants :

premier rapport : 3,47

deuxième rapport : 2,08

troisième rapport : 1,48

quatrième rapport : 1,02

15 cinquième rapport : 0,88

sixième rapport : 0,72

septième rapport : 0,63

rapport de marche arrière : 2,95

20 Dans la boîte de vitesses 200 de la figure 13, qui sera décrite pour ses différences avec celle de la figure 1, le rôle du premier et du deuxième arbre d'entrée sont intervertis. Plus particulièrement, le renvoi denté ST est maintenant monté à l'extrémité distale de l'arbre de sortie 4 et son pignon de sortie de cinquième rapport S5 engrène avec un pignon d'entrée E5 qui est fixé rigidement avec le premier arbre d'entrée 1 au-delà de l'extrémité

25 distale de l'arbre tubulaire 2.

L'arbre intermédiaire 5 est donc désormais entraîné par le premier arbre d'entrée 1 et non plus par le deuxième arbre d'entrée 2, toujours via le renvoi denté ST monté sur l'arbre de sortie 4.

30 Les pignons de sortie S12 et S34 maintenant situés du côté proximal du renvoi denté ST, engrènent respectivement avec des pignons intermédiaires D1 et D3 montés libres en rotation sur l'arbre intermédiaire

5, de part et d'autre d'un coupleur C13 qui permet de coupler l'un ou l'autre ou aucun d'eux avec l'arbre 5. Les pignons S12 et S34 engrènent encore, respectivement, avec des pignons d'entrée E2 et E4 qui sont montés libres en rotation sur le deuxième arbre d'entrée 2 (et non plus sur le premier arbre 1) de part et d'autre du coupleur C24 qui permet de coupler l'un ou l'autre, ou aucun d'eux, avec l'arbre 2.

Le pignon d'entrée de sixième rapport E6, fixé à l'arbre 2 du côté proximal par rapport à E2 et E4, entraîne un deuxième arbre intermédiaire 15 en engrenant avec un pignon commun FC solidaire de l'arbre 15. Les arbres d'entrée coaxiaux 1 et 2 sont donc montés fonctionnellement entre l'arbre de sortie 4 et le second arbre intermédiaire 15.

Un pignon intermédiaire de sixième F6 et un pignon intermédiaire de marche arrière FR sont montés libres en rotation sur le deuxième arbre intermédiaire 15 de part et d'autre d'un coupleur double C6R qui permet de coupler l'un ou l'autre ou aucun d'entre F6 et FR à l'arbre 15.

Le pignon F6 engrène avec le pignon d'entrée de quatrième rapport E4.

Comme indiqué par une flèche en pointillés 16, le pignon intermédiaire de marche arrière FR engrène directement avec le pignon de transfert commun TC en by-passant la ligne des arbres d'entrée 1 et 2. Ceci est possible car la réalisation représentée sous forme plane est en fait "pliée" selon l'axe des arbres d'entrée (voir figure 14).

L'engagement de chacun des cinq premiers rapports est obtenue par des processus semblables à ceux décrits pour les 2^{ème}, 1^{er}, 4^{ème}, 3^{ème} et 6^{ème} rapports respectivement, de la figure 1, sauf que le rôle des deux arbres d'entrée 1 et 2 est interverti.

Pour le sixième rapport, le coupleur C24 étant en position neutre et le coupleur C6R couplant le pignon intermédiaire de sixième rapport F6 avec l'arbre 15, la puissance est transmise du deuxième arbre d'entrée 2 à l'arbre de sortie 4 par les engrènements E6-FC et F6-E4-S34. Le pignon d'entrée E4 découplé de l'arbre d'entrée 2 sert de renvoi denté entre le

deuxième arbre intermédiaire 15 et l'arbre de sortie 4. Pendant ce temps, le coupleur C5R peut coupler le pignon de sortie S5, c'est-à-dire le renvoi denté ST avec l'arbre de sortie 4 pour préparer un retour au fonctionnement au cinquième rapport par simple inversion de l'embrayage

5 d'entrée double, non représenté.

Pour le fonctionnement en marche arrière, le coupleur C6R solidarise le pignon intermédiaire de marche arrière FR avec le second arbre intermédiaire 15, le coupleur C5R libère de l'arbre de sortie 4 le pignon de transfert commun TC, c'est-à-dire le renvoi denté ST, et le coupleur C13

10 solidarise le pignon D1 avec l'arbre intermédiaire 5.

La figure 14, est une vue dans un plan perpendiculaire aux arbres. Comme illustré, les projections des arbres dans le plan de la figure 14 forment un quadrilatère. Ainsi, la boîte de vitesses est compacte.

La figure 14 illustre en outre les engrènements successifs des pignons

15 E6 et FC, FR et TC, TC et DC, D1 et S12 nécessaires à la formation du rapport de marche arrière.

A titre d'exemple, pour le mode de réalisation des figures 13-14, les pignons ont les diamètres suivants, en millimètres :

E6 : 118

20 E4 : 104

E2 : 70

E5 : 112

FC : 86

F6 : 100

25 FR : 140

S34 : 100

S12 : 134

S5 : 92

TC : 74

30 DC : 102

D1 : 42

D3 : 76

Les rapports ainsi obtenus sont les suivants :

	premier rapport	:	3,61
	deuxième rapport	:	1,91
5	troisième rapport	:	1,49
	quatrième rapport	:	0,96
	cinquième rapport	:	0,82
	sixième rapport	:	0,73
	rapport de marche arrière	:	1,69

10 Dans le mode de réalisation de la figure 15, qui ne sera décrit que dans ses différences par rapport à celui de la figure 13, le pignon intermédiaire de marche arrière FR engrène avec un pignon inverseur PI monté fou sur un arbre supplémentaire, ce pignon inverseur engrenant lui-même avec le pignon d'entrée de deuxième rapport E2. Ainsi, le pignon de
15 sortie de premier et deuxième rapport S12 sert de pignon de sortie pour le rapport de marche arrière.

A titre d'exemple, pour le mode de réalisation de la figure 15, le pignon intermédiaire de rapport de marche arrière FR a un diamètre de 42 millimètres et le rapport de marche arrière ainsi obtenu est de 2,33. Grâce
20 à cette disposition, le pignon de plus grand diamètre est ramené à 134 millimètres pour le pignon de sortie de premier et deuxième rapport S12. La compacité de la boîte de vitesses en est encore augmentée.

Le dispositif de la figure 15 comprend en outre un rapport de septième vitesse de transmission formé par un pignon d'entrée de septième rapport
25 E7 monté fixe sur le premier arbre d'entrée 1 et engrenant avec un pignon de sortie de septième rapport S7 qui peut être sélectivement couplé avec l'arbre de sortie 4, à l'aide d'un même coupleur C57 que le pignon de sortie du cinquième rapport S5, c'est-à-dire le renvoi denté ST.

Ce mode de réalisation est particulièrement avantageux car il réalise
30 huit rapports (sept rapports de marche avant + marche arrière) avec seulement quatre coupleurs doubles, dont un seul est en position de

couplage pour chaque rapport, ce qui simplifie les commandes, et pour chaque rapport il est possible de préparer en temps masqué le rapport voisin ou selon le cas l'un quelconque des deux rapports voisins, pour opérer ensuite le changement de rapport par simple inversion de
5 l'embrayage double d'entrée, non représenté. Les quatre coupleurs sont montés sur quatre axes différents, de sorte que l'encombrement axial des coupleurs ne s'ajoute absolument pas. Sur les sept rapports de marche avant, quatre ne font intervenir qu'un seul engrènement sous charge, les trois autres font intervenir chacun trois engrènements, la moyenne du
10 nombre d'engrènements sous charge étant donc d'environ 1,85 seulement, avec en outre l'avantage que le septième rapport n'en fait intervenir qu'un seul.

Dans ce mode de réalisation, le pignon d'entrée de deuxième rapport E2 exerce lui aussi une fonction de renvoi denté lorsqu'il est découplé, pour
15 le fonctionnement en marche arrière.

Le pignon de sortie de boîte, non représenté, peut être solidaire de l'arbre de sortie 4.

Bien sûr, l'invention n'est pas limitée aux exemples qui viennent d'être décrits et de nombreux aménagements peuvent être apportés à ces
20 exemples sans sortir du cadre de l'invention.

Dans le mode de réalisation des figures 10-12, plutôt qu'avec le pignon d'entrée de troisième, il est aussi possible de faire engrener le pignon de report avec un autre des pignons parmi ceux E1,E2,E4 montés libres en rotation sur les arbres d'entrée 1,2, et intermédiaire 5, et
25 engrenant avec l'un des pignons montés fixes sur l'arbre de sortie 4. il est aussi possible de le faire engrener avec l'un des pignons S1,S3 montés fixes sur l'arbre de sortie 4.

Dans l'exemple des figures 1 à 8, l'entraxe h41 pourrait être plus grand que l'entraxe h45, de façon que les pignons d'entrée soient, de
30 proximal à distal, un pignon de septième rapport solidaire de l'arbre 2 et trois pignons de quatrième, deuxième et sixième rapports montés sur

l'arbre 1. On trouve alors sur l'arbre intermédiaire, de proximal à distal à partir du pignon DC : des pignons de troisième, premier et cinquième rapports. Avec cette disposition, tous les passages, y compris entre le sixième et le septième rapport, pouvant être préparés par positionnement
5 des coupleurs en temps masqué puis établissement effectif du nouveau rapport par simple inversion de l'embrayage 8.

Dans tous les modes de réalisation, on peut remplacer les deux arbres d'entrée 1, 2 par un seul arbre, et l'embrayage double 8 par un embrayage classique qui sélectivement embraye ou débraye l'arbre d'entrée unique
10 relativement à l'arbre moteur 3. Dans ce cas, seul(s) le (ou les) coupleur(s) nécessaire(s) à l'établissement du rapport de transmission effectif est (sont) en position de couplage. Pour changer de rapport, on débraye l'embrayage d'entrée, on change la position des coupleurs, puis on rembraye l'embrayage d'entrée.

15 Dans l'exemple de la figure 10, un huitième rapport pourrait être créé en plaçant un pignon intermédiaire de huitième rapport libre en rotation à l'extrémité distale de l'arbre intermédiaire 5 et en engrènement avec le pignon S7, et en remplaçant le coupleur CR pour un coupleur double.

Les boîtes de vitesses selon l'invention sont automatisables. Un
20 automate pilote, par une logique préétablie, avec possibilité ou non d'intervention du conducteur du véhicule, les actionnements des coupleurs et de l'embrayage d'entrée, et interdit ou retarde l'exécution d'éventuelles commandes dangereuses du conducteur, comme par exemple le passage en marche arrière lorsque le véhicule se déplace en marche avant, ou
25 l'engagement de rapports inappropriés, dangereux pour le moteur et/ou pour la boîte de vitesses et/ou pour le contrôle de la trajectoire du véhicule ou de son freinage.

Dans l'exemple de la figure 10, le perfectionnement relatif à la sortie reportée est indépendant des autres perfectionnements décrits au titre des
30 figures 9 et 10.

Toujours dans l'exemple de la figure 10, on peut rendre les pignons d'entrée E5 et E7 solidaires de l'arbre d'entrée central 1, et placer un coupleur double entre les pignons de sortie S5R et S7 pour accoupler sélectivement l'un ou aucun des deux à l'arbre de sortie 4. Toutefois, le

5 coupleur doit alors transmettre le fort couple de rotation de marche arrière.

Les exemples des figures 13 à 15 peuvent être aménagés pour reporter le pignon de sortie de boîte tel que BS sur un arbre de report tel que 10 installé par exemple derrière le plan des figures 13 et 15.

REVENDICATIONS

1. Dispositif de boîte de vitesses (100,200) comprenant des organes rotatifs (1,2,4,5,15) portant des organes dentés (E1-E7, S12, S34, S5, S57, S6, S7, D1-D4, D7, DC, FC, F6, FR, ST, SB), caractérisé en ce qu'au moins un renvoi denté (ST,E2,E3,E4) parmi les organes dentés, qui a une fonction de renvoi de mouvement entre deux organes rotatifs pour la réalisation d'un rapport de transmission, peut être sélectivement accouplé avec un autre organe rotatif pour la réalisation d'un autre rapport de transmission.
2. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce que le renvoi denté (ST) est porté par un organe rotatif de sortie (4) auquel il peut être accouplé pour la réalisation dudit autre rapport de transmission.
3. Dispositif selon la revendication 1 ou 2, caractérisé en ce que le renvoi denté (E2,E3,E4) est porté par un organe rotatif d'entrée auquel il peut être accouplé pour la réalisation dudit autre rapport de transmission.
4. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 3, caractérisé en ce qu'au moins un renvoi denté (ST) a une fonction de renvoi du mouvement entre un organe rotatif d'entrée (1,2) et un organe rotatif intermédiaire (5).
5. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 4, caractérisé en qu'au moins un renvoi denté (E2,E4) a une fonction de renvoi du mouvement entre un organe rotatif intermédiaire (15) et un organe rotatif de sortie (4).
6. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 5, caractérisé en ce que dans sa fonction de renvoi, le renvoi denté est découplé d'avec l'organe rotatif qui le porte.
7. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 6, caractérisé en qu'au moins un renvoi denté (ST) qui pour un rapport de transmission provoque un sens de rotation d'un organe rotatif de sortie (4), a en outre, pour un autre rapport de transmission, une fonction d'inverseur pour le sens de rotation dudit organe rotatif de sortie.

8. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 7, caractérisé en ce que l'au moins un renvoi denté comprend un pignon étagé (ST) ayant deux dentures (S5,TC) engrenant chacune avec une denture liée à l'un desdits organes rotatifs entre lesquels il renvoie le mouvement.

5 9. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 8, caractérisé en ce que le renvoi denté (ST) et plusieurs autres organes dentés (S12 – S34) de sortie sont montés sur un organe rotatif de sortie (4) et engrènent chacun avec un organe denté d'entrée respectif (E1-E4) monté sur au moins un organe rotatif d'entrée (1, 2), et avec un organe denté (DC, D1-D4)
10 intermédiaire respectif monté sur un organe rotatif intermédiaire (5), des moyens d'accouplement (C13, C6, C24) étant prévus pour réaliser la transmission de l'au moins un organe rotatif d'entrée (1, 2) à l'organe rotatif de sortie (4), directement ou sélectivement via le renvoi denté (ST) et l'organe rotatif intermédiaire (5).

15 10. Dispositif selon l'une des revendications 1 à 9, caractérisé en ce que l'un au moins des organes dentés (E3) qui peut être sélectivement accouplé avec un autre organe rotatif (1) pour la réalisation d'un rapport de transmission est un organe de report qui a une fonction de report proportionnel pour les rapports de transmission vers un organe rotatif de
20 report (10) servant à la transmission du mouvement vers au moins un arbre de roues.

11. Dispositif selon la revendication 10, caractérisé en ce que l'un des organes dentés d'entrée (E3) appartient à l'au moins un renvoi denté et peut, soit être accouplé à l'au moins un organe rotatif d'entrée pour réaliser
25 un rapport direct entre l'organe rotatif d'entrée (1) et l'organe rotatif de report (10), soit être découplé pour renvoyer le mouvement de l'organe rotatif de sortie (4) à l'organe rotatif de report (10).

12. Dispositif selon la revendication 5, caractérisé en ce que l'un des organes dentés d'entrée (E2, E4) appartient à l'au moins un renvoi denté et
30 peut, soit être accouplé à l'au moins un organe rotatif d'entrée (2) pour réaliser un rapport direct entre l'organe rotatif d'entrée (2) et l'organe

rotatif de sortie (4), soit être découplé pour renvoyer le mouvement entre un organe rotatif intermédiaire (15) et l'organe rotatif de sortie (4).

13. Dispositif selon la revendication 12, caractérisé en ce que l'organe rotatif d'entrée (1) et l'organe rotatif intermédiaire (15) sont reliés par un autre couple de dentures (E6-FC), engrenées entre elles.

14. Dispositif selon la revendication 12 ou 13, caractérisé en ce qu'il existe un engrènement direct entre un organe denté (FR) sur un organe rotatif intermédiaire (15) et un organe denté (TC) sur l'organe rotatif de sortie (4) pour un rapport de marche arrière.

15. Dispositif selon la revendication 9, caractérisé en ce que l'au moins un renvoi denté comprend un deuxième renvoi denté (E2, E4) monté sur un organe rotatif d'entrée (1) entre un organe denté de sortie (4) et un organe denté intermédiaire (F6, FR) monté sur un deuxième organe rotatif intermédiaire (15) portant au moins un organe denté commun (DC) engrenant avec un organe denté d'entrée (E6).

16. Dispositif selon l'une des revendications 9 à 15, caractérisé en ce que l'au moins un organe rotatif d'entrée comprend deux organes rotatifs d'entrée (1,2) qui peuvent être alternativement et sélectivement accouplés à un arbre moteur (3), l'un des organes rotatifs d'entrée (2,1) entraînant le renvoi denté (ST) porté par l'organe rotatif de sortie (4), l'autre (1,2) portant des organes dentés (E1,E3,E2,E4) d'entrée qui définissent des rapports qui alternent avec ceux définis via les organes dentés intermédiaires (D2,D4,D1,D3).

17. Dispositif selon l'un des revendications 1 à 15, caractérisé en ce que l'au moins un organe rotatif d'entrée comprend deux organes rotatifs d'entrée (1,2) qui peuvent être sélectivement embrayés avec un même moteur, le passage d'un rapport de transmission à un rapport de transmission voisin comprenant une action d'embrayage de l'un au moins des organes rotatifs d'entrée (1, 2) et de débrayage de l'autre organe rotatif d'entrée.

18. Dispositif selon la revendication 16 ou 17, caractérisé en ce que les organes rotatifs d'entrée (1, 2) sont coaxiaux.

19. Dispositif selon l'une des revendications 16 à 18 caractérisé en ce qu'un organe rotatif d'entrée ne comprend qu'un unique organe denté
5 (E5,E6) engrenant avec l'au moins un renvoi denté (ST).

20. Dispositif selon l'unes des revendications 1 à 19, caractérisé en ce qu'il comprend un seul organe rotatif de sortie (4).

21. Dispositif selon la revendication 1, caractérisé en ce qu'il comprend :

- 10 - deux rapports directs réalisés chacun par engrènement direct d'un premier organe denté d'entrée (E2, E4) avec un organe denté de sortie (S2, S4).
- deux premiers rapports indirects réalisés par une cascade d'engrènements passant par un premier renvoi denté (ST) porté par l'organe rotatif de sortie (4),
- 15 - deux deuxièmes rapports indirects réalisés par une cascade d'engrènements passant par au moins un deuxième renvoi denté porté par un organe rotatif d'entrée (E4, E2), et,
- un rapport (E5-S5) réalisé par engrènement direct entre le premier organe rotatif d'entrée (1) et le premier renvoi denté (ST) couplé
20 avec l'organe rotatif de sortie (4).

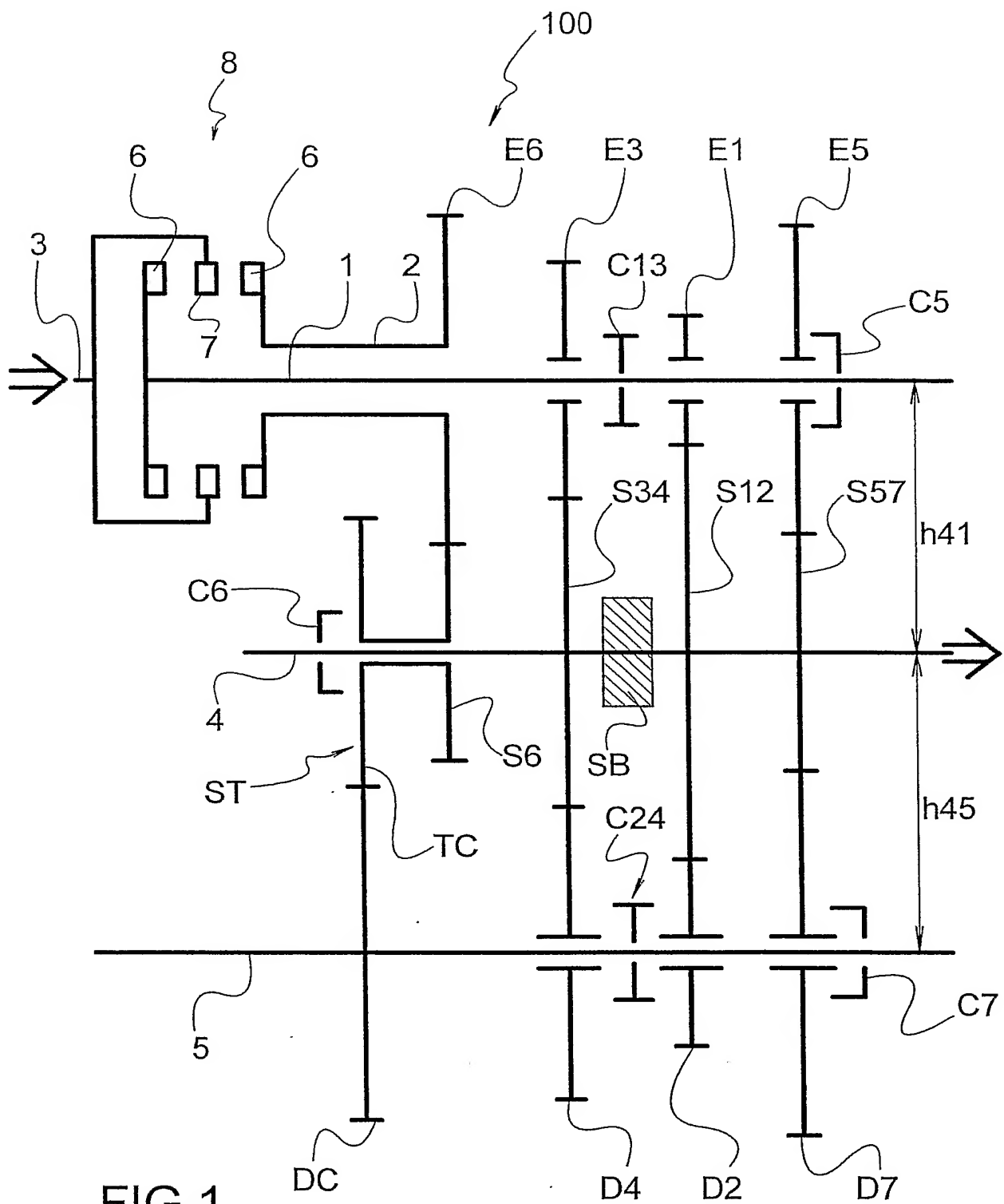
22. Dispositif selon la revendication 21, caractérisé en ce qu'il comprend un rapport supplémentaire (E7-S7) réalisé par engrènement direct entre un organe rotatif d'entrée (1) et l'organe rotatif de sortie (4), avec un même coupleur (C57) que celui utilisé pour coupler le premier renvoi denté
25 (ST) avec l'organe de sortie (4).

23. Dispositif selon la revendication 21 ou 22, caractérisé en ce qu'il comprend deux organes rotatifs intermédiaires (5, 15) et en ce qu'il comprend un coupleur double (C24) sur l'au moins un organe rotatif d'entrée (1,2), un coupleur double (C57) sur l'organe rotatif de sortie (4) et
30 un coupleur double (C6R, C13) sur chacun des organes rotatifs intermédiaires (5,15).

24. Dispositif selon l'une des revendications 21 à 23, caractérisé en ce qu'il comprend deux organes d'entrée concentriques (1,2), l'un (2) engrenant avec le premier organe rotatif intermédiaire (15) et portant les deux premiers organes dentés (E2,E4), l'autre engrenant avec le deuxième renvoi denté (ST) et engrenant de préférence par un autre couple de dentures (E7, S7) avec l'organe rotatif de sortie (4).

25. Utilisation d'un dispositif selon l'une des revendications précédentes pour la transmission d'un véhicule à au moins deux trains moteurs.

1/9



2/9

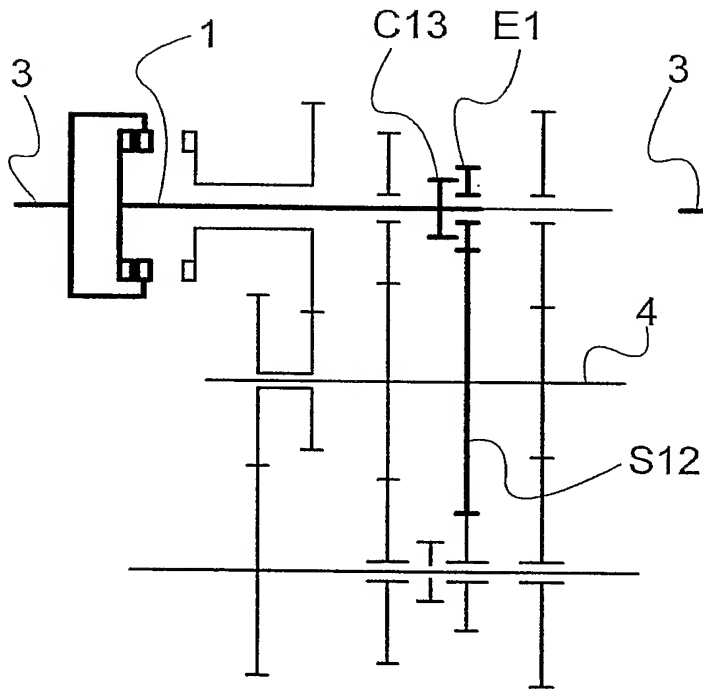


FIG. 2

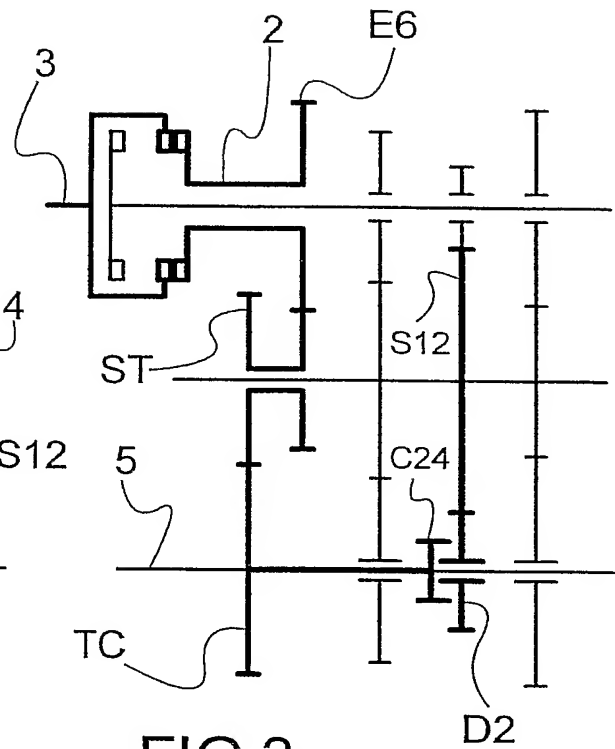


FIG. 3

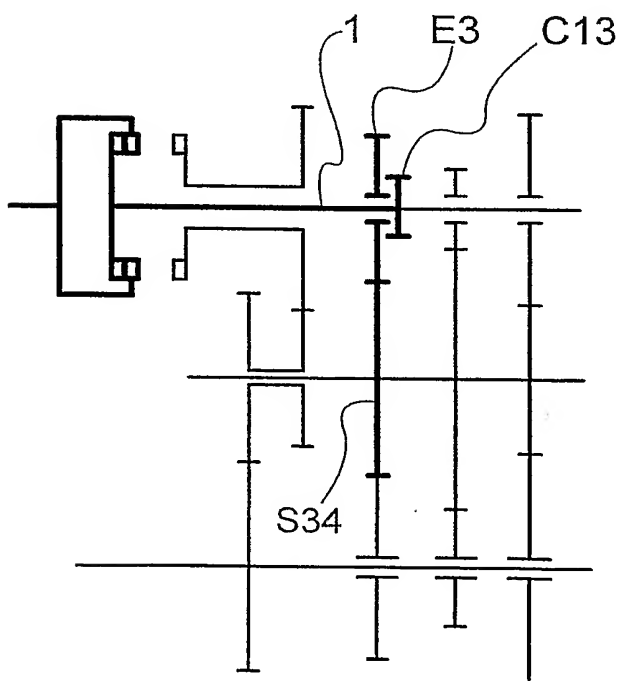


FIG. 4

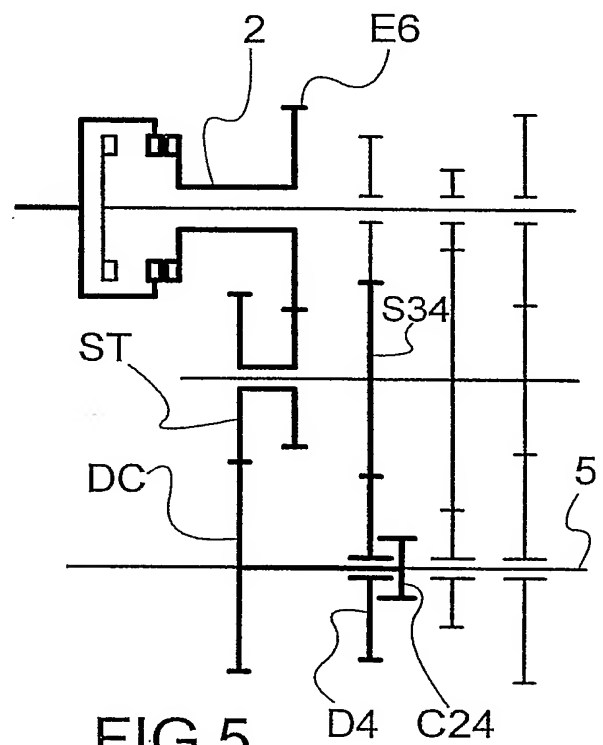


FIG. 5

3/9

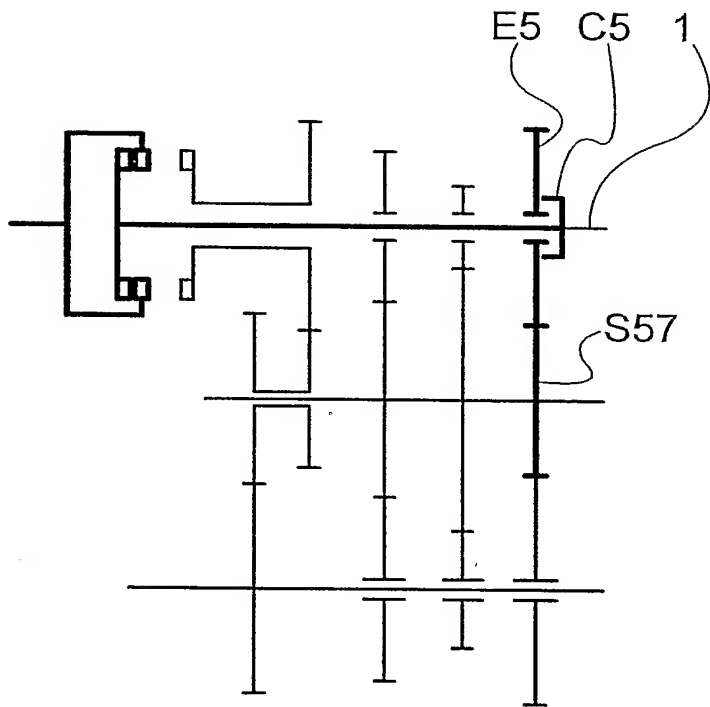


FIG. 6

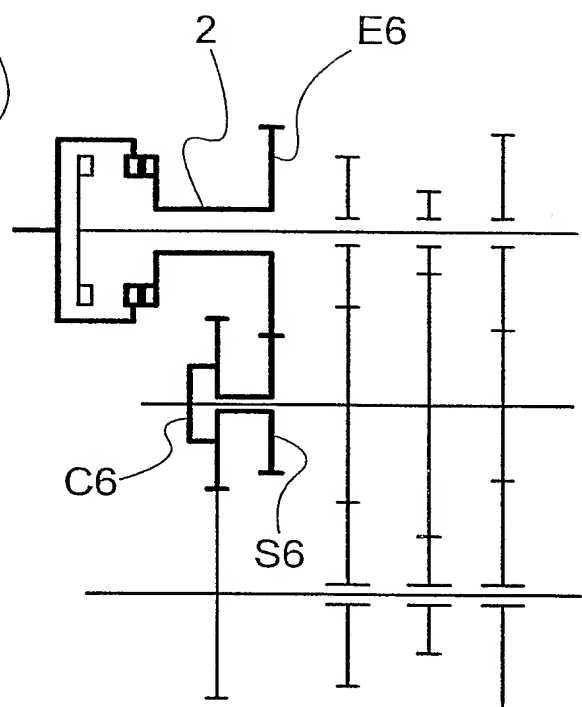


FIG. 7

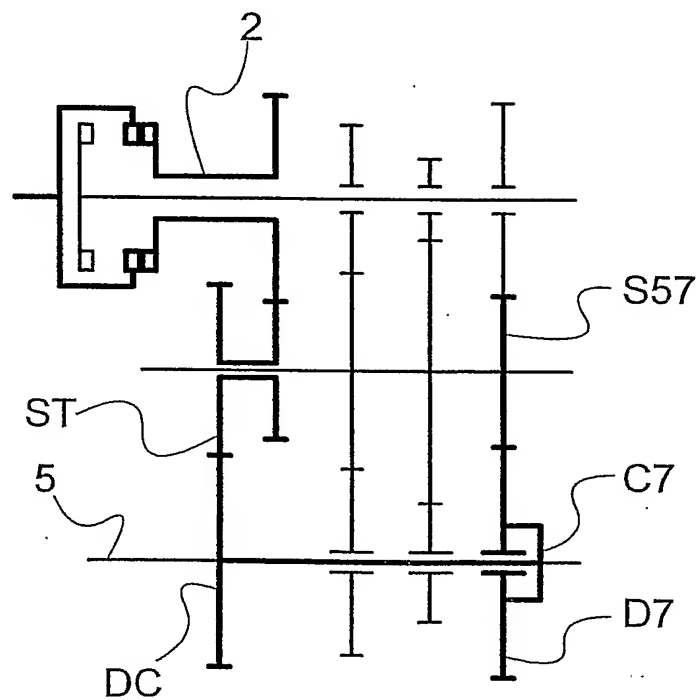
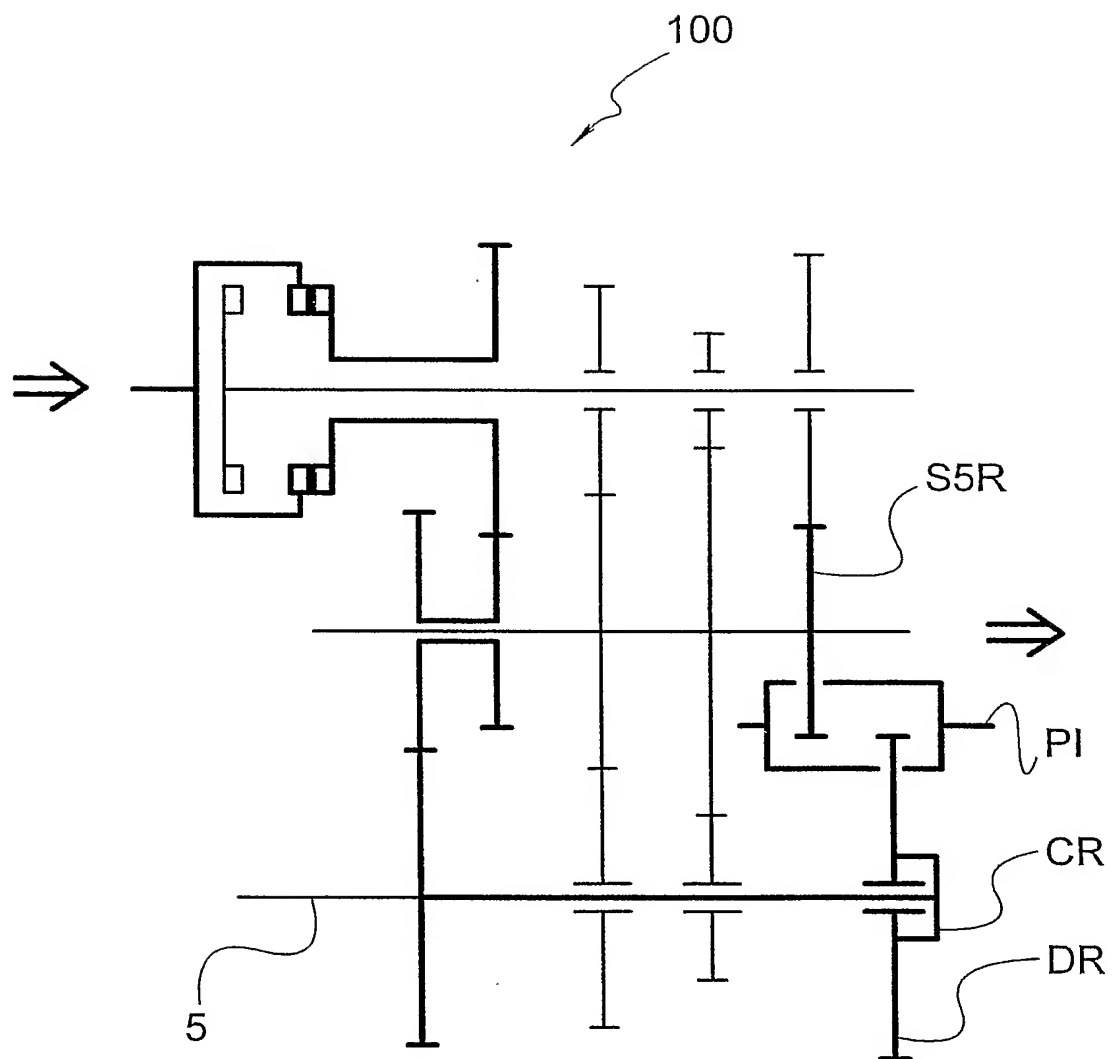
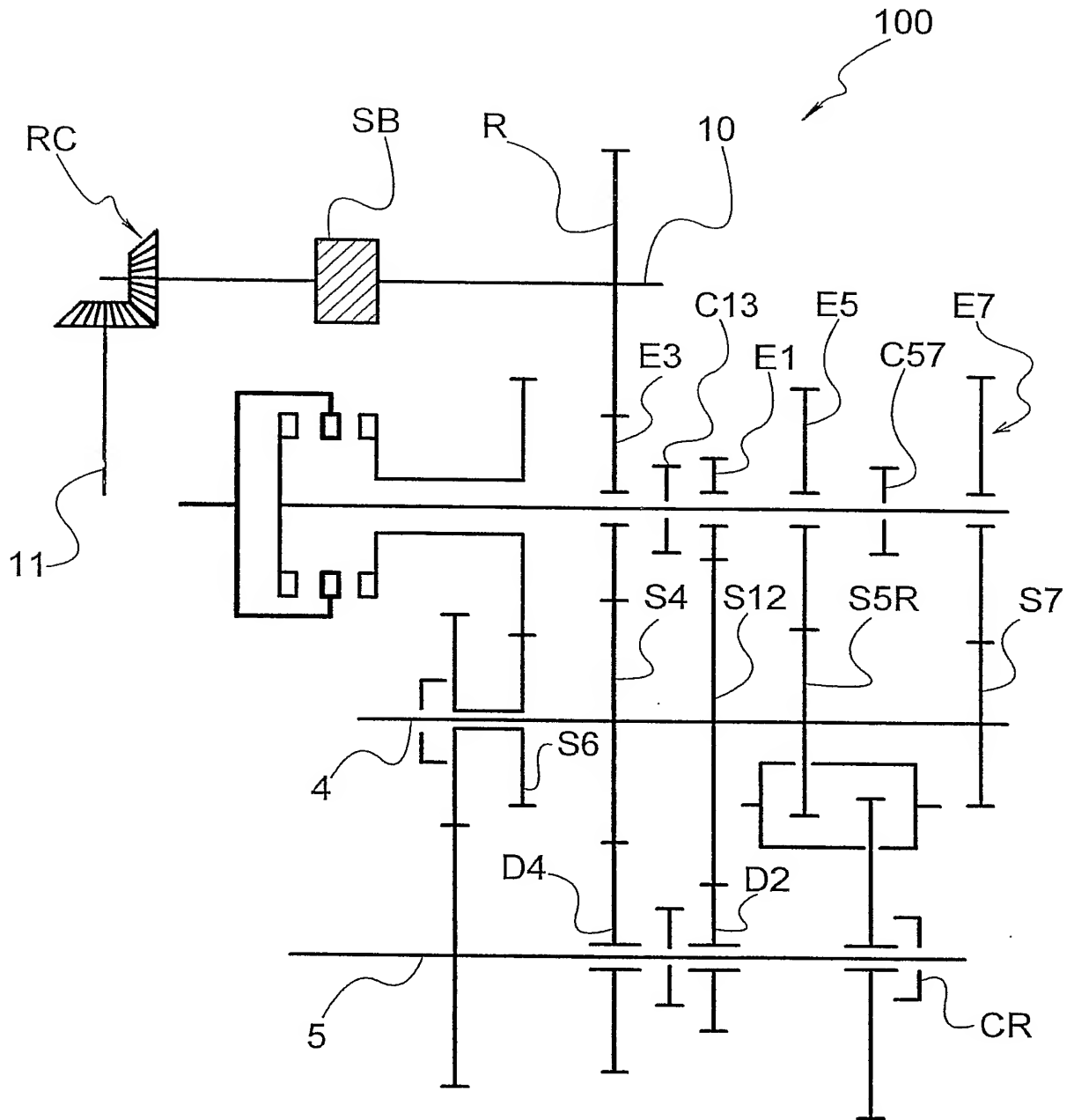


FIG. 8

4/9

FIG.9

5/9

FIG.10

6/9

FIG.11

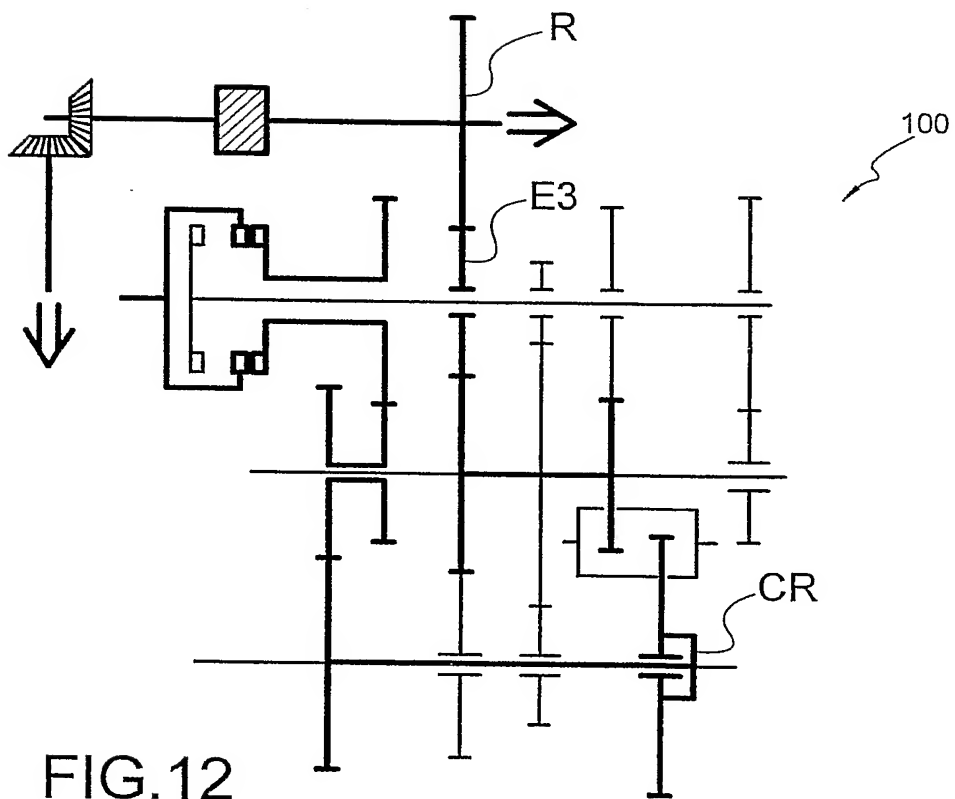
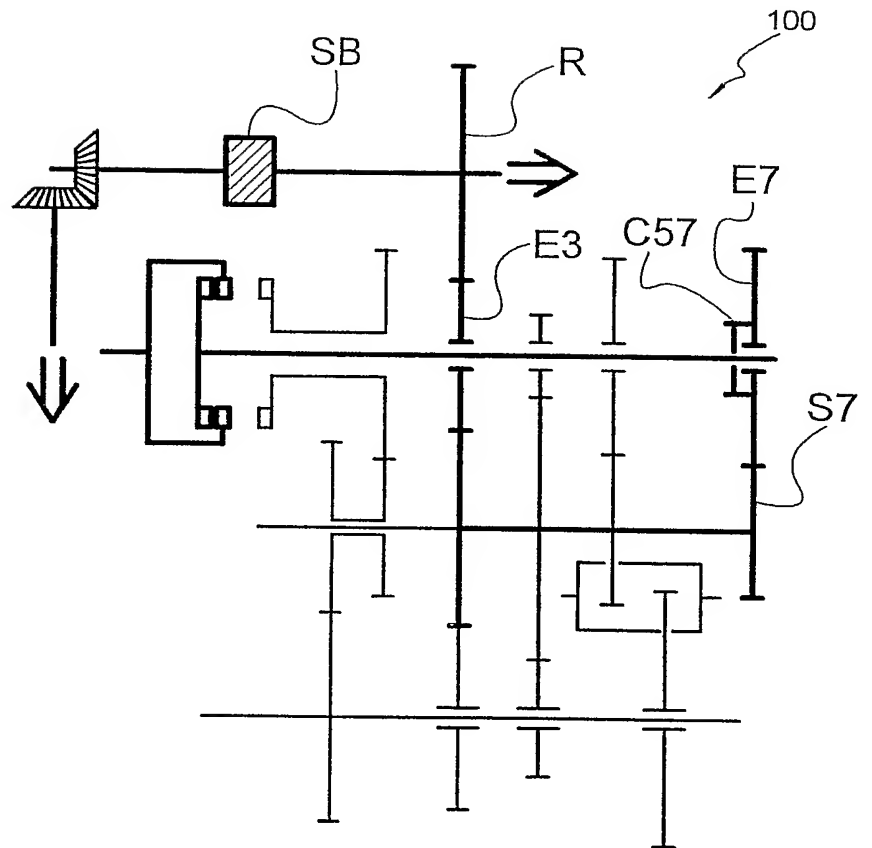


FIG.12

7/9

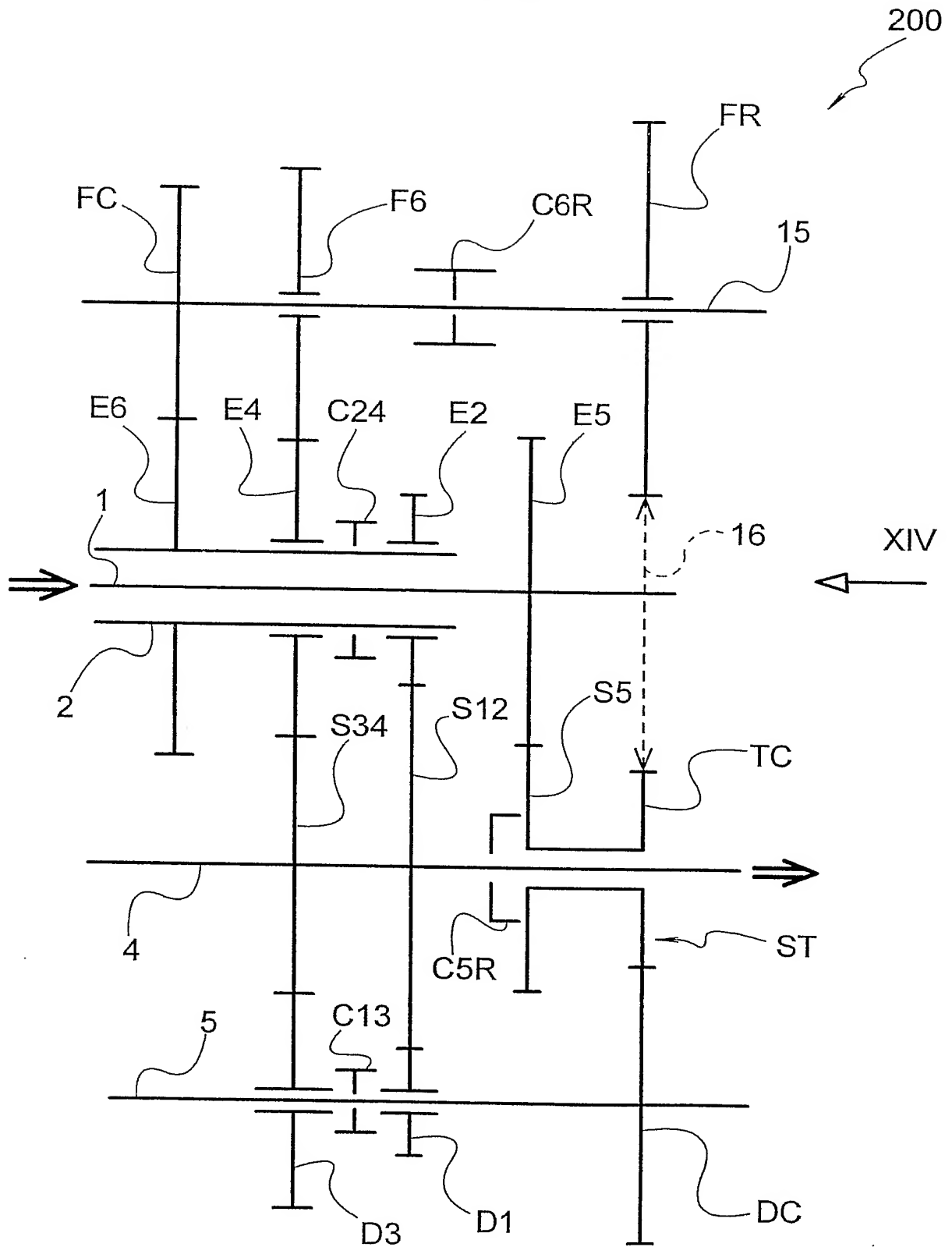


FIG.13

8/9

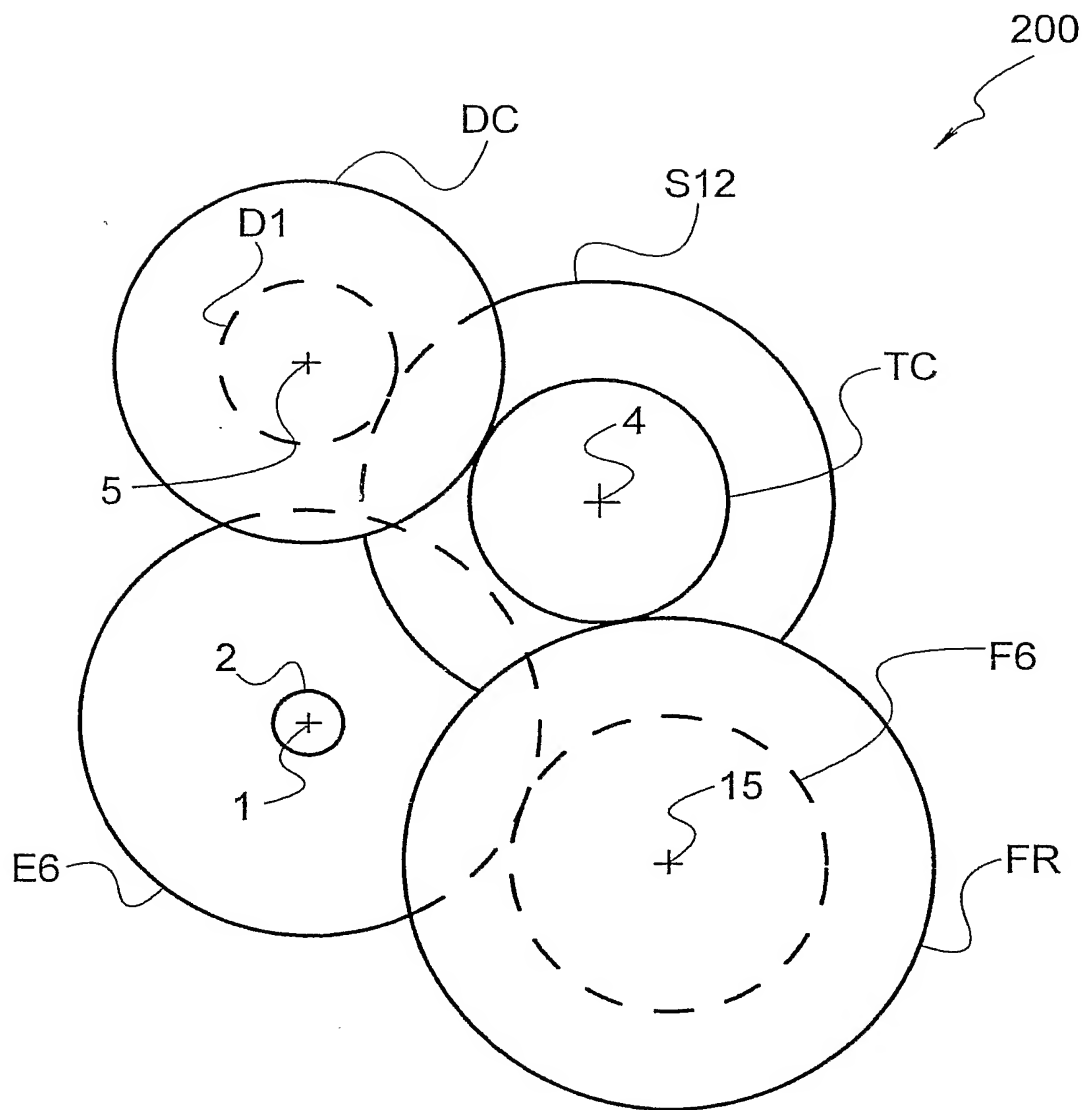
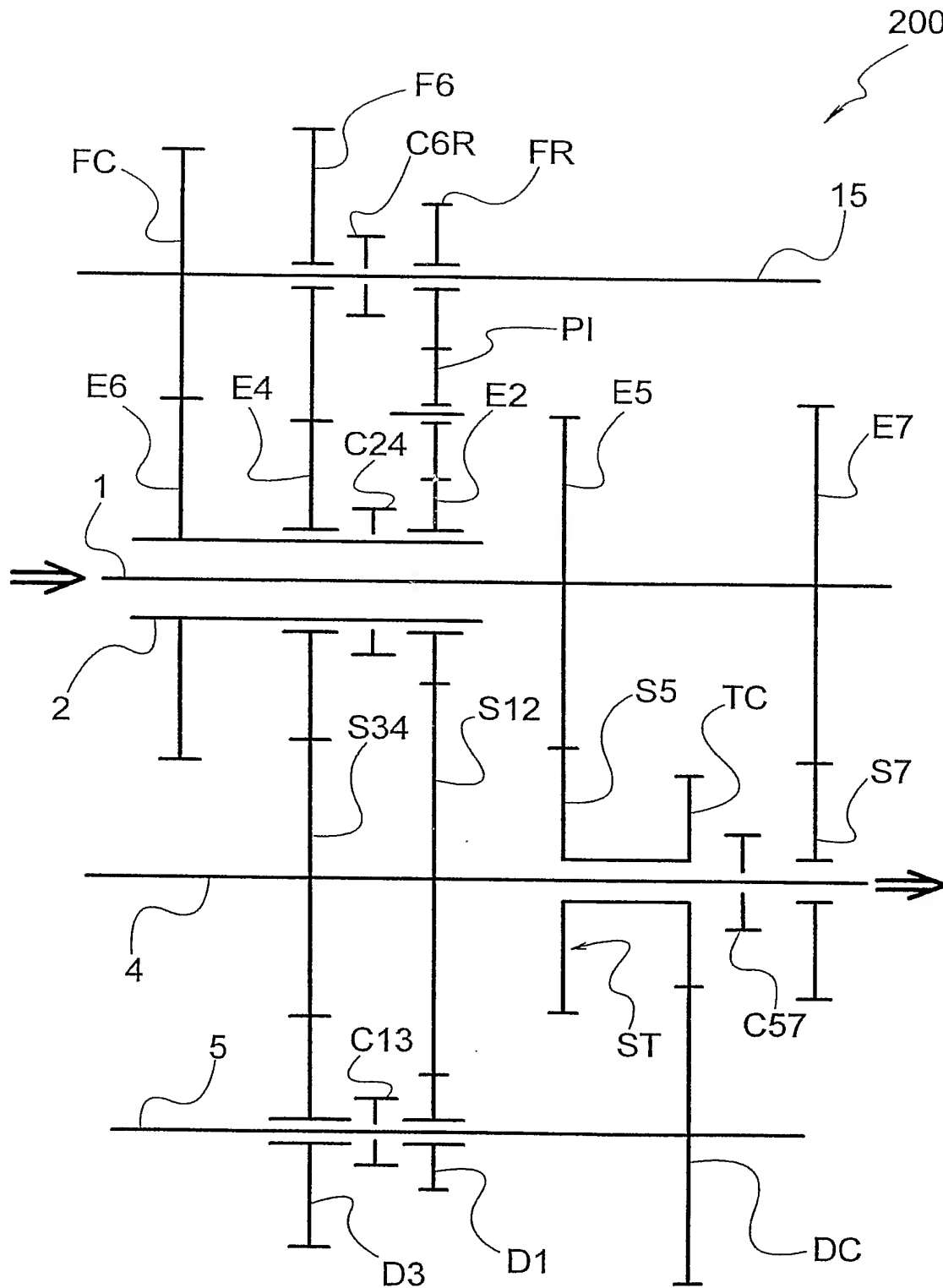


FIG.14

9/9

**FIG.15**

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No.
PCT/FR2005/000581

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER
IPC 7 F16H3/091 F16H3/093

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)
IPC 7 F16H

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal, PAJ

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 007, no. 271 (M-260), 3 December 1983 (1983-12-03) & JP 58 149442 A (TOYOTA JIDOSHA KOGYO KK), 5 September 1983 (1983-09-05) abstract	1,2,4,6, 7,9, 16-20
X	WO 03/038305 A (AICHI MACHINE IND ; HOSONO KIYOHITO (JP)) 8 May 2003 (2003-05-08) figures	1,3,5-8, 12,13, 17,18,20
X	US 4 565 106 A (SUMIYOSHI MASA HARU) 21 January 1986 (1986-01-21) column 7, line 15 - column 18, line 13; figures 3,5-7	1,3,5-8, 10-13, 17,18,20
	----- -/--	

☒ Further documents are listed in the continuation of box C.

☒ Patent family members are listed in annex.

* Special categories of cited documents:

- *A* document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- *E* earlier document but published on or after the international filing date
- *L* document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- *O* document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- *P* document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

- *T* later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- *X* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- *Y* document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.
- * & * document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

6 July 2005

Date of mailing of the international search report

22/07/2005

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Truchot, A

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

 International Application No.
 PCT/FR2005/000581

C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category *	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	JP 02 132156 U (TOYOTA MOTOR CORP) 2 November 1990 (1990-11-02) figures 1-3	1,3,5,6, 12,13,20
A	-----	15,21
X	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 017, no. 123 (M-1380), 15 March 1993 (1993-03-15) -& JP 04 307149 A (TOYOTA MOTOR CORP), 29 October 1992 (1992-10-29) abstract; figure 2	1,3,5,6, 12-14,20
X	-----	
X	US 5 085 092 A (KOGA HIDETAKA) 4 February 1992 (1992-02-04) the whole document	1,3,5,6, 12-14,20
X	-----	
X	GB 2 186 333 A (AUTOMOTIVE PRODUCTS PLC) 12 August 1987 (1987-08-12) page 1, line 54 - page 3, line 12 figure 1	1,6-8, 17-20,25
X	-----	
X	US 4 708 026 A (IKEMOTO KAZUHITO) 24 November 1987 (1987-11-24) the whole document	1,3,5,6, 12,13, 20,25
X	-----	
X	US 4 038 882 A (KELLER DIETER) 2 August 1977 (1977-08-02) figures 1,2	1,3,5,6, 8,12,13, 20
A	-----	15,21
X	-----	
X	US 5 031 473 A (YUMOTO TOSHIYUKI ET AL) 16 July 1991 (1991-07-16) column 3, line 34 - column 5, line 46; figures 2,3	1,6,8,20
X	-----	
X	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 017, no. 117 (M-1378), 11 March 1993 (1993-03-11) -& JP 04 302749 A (SUZUKI MOTOR CORP), 26 October 1992 (1992-10-26) abstract; figures 1-4	1,2,4,6, 9,16-20

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No
PCT/FR2005/000581

Patent document cited in search report		Publication date	Patent family member(s)	Publication date
JP 58149442	A	05-09-1983	JP 1840193 C JP 5046454 B	25-04-1994 14-07-1993
WO 03038305	A	08-05-2003	JP 2003139204 A EP 1443244 A1 WO 03038305 A1 US 2005011292 A1	14-05-2003 04-08-2004 08-05-2003 20-01-2005
US 4565106	A	21-01-1986	JP 1828533 C JP 5034540 B JP 58094657 A GB 2112088 A , B	15-03-1994 24-05-1993 04-06-1983 13-07-1983
JP 2132156	U	02-11-1990	NONE	
JP 04307149	A	29-10-1992	NONE	
US 5085092	A	04-02-1992	JP 1921444 C JP 2168046 A JP 6050138 B DE 68908379 D1 DE 68908379 T2 DE 375420 T1 EP 0375420 A2	07-04-1995 28-06-1990 29-06-1994 16-09-1993 13-01-1994 29-11-1990 27-06-1990
GB 2186333	A	12-08-1987	NONE	
US 4708026	A	24-11-1987	JP 1912854 C JP 6037923 B JP 61286642 A DE 3663000 D1 EP 0210394 A1	09-03-1995 18-05-1994 17-12-1986 01-06-1989 04-02-1987
US 4038882	A	02-08-1977	DE 2445241 A1 AT 341353 B AT 647975 A CA 1038202 A1 CS 198174 B2 IT 1047979 B JP 51057368 A SE 409096 B SE 7510396 A	08-04-1976 10-02-1978 15-05-1977 12-09-1978 30-05-1980 20-10-1980 19-05-1976 30-07-1979 22-03-1976
US 5031473	A	16-07-1991	JP 1224545 A EP 0331416 A2	07-09-1989 06-09-1989
JP 04302749	A	26-10-1992	NONE	

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Donnée Internationale No
PCT/FR2005/000581

A. CLASSEMENT DE L'OBJET DE LA DEMANDE
CIB 7 F16H3/091 F16H3/093

Selon la classification internationale des brevets (CIB) ou à la fois selon la classification nationale et la CIB

B. DOMAINES SUR LESQUELS LA RECHERCHE A PORTE

Documentation minimale consultée (système de classification suivi des symboles de classement)
CIB 7 F16H

Documentation consultée autre que la documentation minimale dans la mesure où ces documents relèvent des domaines sur lesquels a porté la recherche

Base de données électronique consultée au cours de la recherche internationale (nom de la base de données, et si réalisable, termes de recherche utilisés)
EPO-Internal, PAJ

C. DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie *	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
X	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 007, no. 271 (M-260), 3 décembre 1983 (1983-12-03) & JP 58 149442 A (TOYOTA JIDOSHA KOGYO KK), 5 septembre 1983 (1983-09-05) abrégé	1,2,4,6, 7,9, 16-20
X	WO 03/038305 A (AICHI MACHINE IND ; HOSONO KIYOHITO (JP)) 8 mai 2003 (2003-05-08) figures	1,3,5-8, 12,13, 17,18,20
X	US 4 565 106 A (SUMIYOSHI MASAHARU) 21 janvier 1986 (1986-01-21) colonne 7, ligne 15 - colonne 18, ligne 13; figures 3,5-7	1,3,5-8, 10-13, 17,18,20

☒ Voir la suite du cadre C pour la fin de la liste des documents

☒ Les documents de familles de brevets sont indiqués en annexe

* Catégories spéciales de documents cités:

- *A* document définissant l'état général de la technique, non considéré comme particulièrement pertinent
- *E* document antérieur, mais publié à la date de dépôt international ou après cette date
- *L* document pouvant jeter un doute sur une revendication de priorité ou cité pour déterminer la date de publication d'une autre citation ou pour une raison spéciale (telle qu'indiquée)
- *O* document se référant à une divulgation orale, à un usage, à une exposition ou tous autres moyens
- *P* document publié avant la date de dépôt international, mais postérieurement à la date de priorité revendiquée

- *T* document ultérieur publié après la date de dépôt international ou la date de priorité et n'appartenant pas à l'état de la technique pertinent, mais cité pour comprendre le principe ou la théorie constituant la base de l'invention
- *X* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme nouvelle ou comme impliquant une activité inventive par rapport au document considéré isolément
- *Y* document particulièrement pertinent; l'invention revendiquée ne peut être considérée comme impliquant une activité inventive lorsque le document est associé à un ou plusieurs autres documents de même nature, cette combinaison étant évidente pour une personne du métier
- *Z* document qui fait partie de la même famille de brevets

Date à laquelle la recherche internationale a été effectivement achevée

6 juillet 2005

Date d'expédition du présent rapport de recherche internationale

22/07/2005

Nom et adresse postale de l'administration chargée de la recherche internationale
Office Européen des Brevets, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Fonctionnaire autorisé

Truchot, A

C.(suite) DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS

Catégorie *	Identification des documents cités, avec, le cas échéant, l'indication des passages pertinents	no. des revendications visées
X	JP 02 132156 U (TOYOTA MOTOR CORP) 2 novembre 1990 (1990-11-02) figures 1-3	1,3,5,6, 12,13,20
A	-----	15,21
X	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 017, no. 123 (M-1380), 15 mars 1993 (1993-03-15) -& JP 04 307149 A (TOYOTA MOTOR CORP), 29 octobre 1992 (1992-10-29) abrégé; figure 2	1,3,5,6, 12-14,20
X	-----	
X	US 5 085 092 A (KOGA HIDETAKA) 4 février 1992 (1992-02-04) le document en entier	1,3,5,6, 12-14,20
X	-----	
X	GB 2 186 333 A (AUTOMOTIVE PRODUCTS PLC) 12 août 1987 (1987-08-12) page 1, ligne 54 - page 3, ligne 12 figure 1	1,6-8, 17-20,25
X	-----	
X	US 4 708 026 A (IKEMOTO KAZUHIITO) 24 novembre 1987 (1987-11-24) le document en entier	1,3,5,6, 12,13, 20,25
X	-----	
X	US 4 038 882 A (KELLER DIETER) 2 août 1977 (1977-08-02) figures 1,2	1,3,5,6, 8,12,13, 20
A		15,21
X	-----	
X	US 5 031 473 A (YUMOTO TOSHIYUKI ET AL) 16 juillet 1991 (1991-07-16) colonne 3, ligne 34 - colonne 5, ligne 46; figures 2,3	1,6,8,20
X	-----	
X	PATENT ABSTRACTS OF JAPAN vol. 017, no. 117 (M-1378), 11 mars 1993 (1993-03-11) -& JP 04 302749 A (SUZUKI MOTOR CORP), 26 octobre 1992 (1992-10-26) abrégé; figures 1-4	1,2,4,6, 9,16-20

RAPPORT DE RECHERCHE INTERNATIONALE

Renseignements relatifs : membres de familles de brevets

De la demande internationale No
PCT/FR2005/000581

Document brevet cité au rapport de recherche		Date de publication	Membre(s) de la famille de brevet(s)	Date de publication
JP 58149442	A	05-09-1983	JP 1840193 C JP 5046454 B	25-04-1994 14-07-1993
WO 03038305	A	08-05-2003	JP 2003139204 A EP 1443244 A1 WO 03038305 A1 US 2005011292 A1	14-05-2003 04-08-2004 08-05-2003 20-01-2005
US 4565106	A	21-01-1986	JP 1828533 C JP 5034540 B JP 58094657 A GB 2112088 A , B	15-03-1994 24-05-1993 04-06-1983 13-07-1983
JP 2132156	U	02-11-1990	AUCUN	
JP 04307149	A	29-10-1992	AUCUN	
US 5085092	A	04-02-1992	JP 1921444 C JP 2168046 A JP 6050138 B DE 68908379 D1 DE 68908379 T2 DE 375420 T1 EP 0375420 A2	07-04-1995 28-06-1990 29-06-1994 16-09-1993 13-01-1994 29-11-1990 27-06-1990
GB 2186333	A	12-08-1987	AUCUN	
US 4708026	A	24-11-1987	JP 1912854 C JP 6037923 B JP 61286642 A DE 3663000 D1 EP 0210394 A1	09-03-1995 18-05-1994 17-12-1986 01-06-1989 04-02-1987
US 4038882	A	02-08-1977	DE 2445241 A1 AT 341353 B AT 647975 A CA 1038202 A1 CS 198174 B2 IT 1047979 B JP 51057368 A SE 409096 B SE 7510396 A	08-04-1976 10-02-1978 15-05-1977 12-09-1978 30-05-1980 20-10-1980 19-05-1976 30-07-1979 22-03-1976
US 5031473	A	16-07-1991	JP 1224545 A EP 0331416 A2	07-09-1989 06-09-1989
JP 04302749	A	26-10-1992	AUCUN	